

日 本 国 特 許 庁
PATENT OFFICE
JAPANESE GOVERNMENT

Jc972 U.S. PTO
09/803091
03/08/01

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日
Date of Application:

2 0 0 0 年 1 2 月 2 5 日

出 願 番 号
Application Number:

特 願 2 0 0 0 - 3 9 3 3 9 6

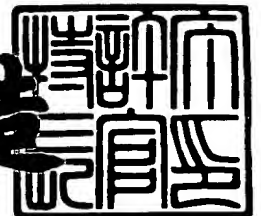
出 願 人
Applicant (s):

日本碍子株式会社

2 0 0 1 年 2 月 9 日

特 許 庁 長 官
Commissioner,
Patent Office

及 川 耕 造



出 証 番 号 出 証 特 2 0 0 1 - 3 0 0 5 2 7 2

【書類名】 特許願

【整理番号】 PCK15706GA

【提出日】 平成12年12月25日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 H01L 41/09

【発明者】

【住所又は居所】 愛知県名古屋市瑞穂区須田町 2 番 5 6 号 日本碍子株式会社内

【氏名】 武内 幸久

【発明者】

【住所又は居所】 愛知県名古屋市瑞穂区須田町 2 番 5 6 号 日本碍子株式会社内

【氏名】 七瀧 努

【発明者】

【住所又は居所】 愛知県名古屋市瑞穂区須田町 2 番 5 6 号 日本碍子株式会社内

【氏名】 大和田 巖

【特許出願人】

【識別番号】 000004064

【氏名又は名称】 日本碍子株式会社

【代理人】

【識別番号】 100077665

【弁理士】

【氏名又は名称】 千葉 剛宏

【選任した代理人】

【識別番号】 100077805

【弁理士】

【氏名又は名称】 佐藤 辰彦

【先の出願に基づく優先権主張】

【出願番号】 特願2000- 67778

【出願日】 平成12年 3月10日

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 001834

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9724024

【ブルーフの要否】 要

【書類名】明細書

【発明の名称】

ディスプレイシステム及びディスプレイの管理方法

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

ディスプレイと、

前記ディスプレイの表示領域を動画表示領域と静止画表示領域に分離する表示領域分離部とを有することを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 2】

請求項 1 記載のディスプレイシステムにおいて、

前記ディスプレイが多数の表示素子を配列することによって構成されている場合に、

前記表示領域分離部は、前記表示素子を示すアドレスデータに基づいてディスプレイの表示領域を動画表示領域と静止画表示領域に分離することを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 3】

請求項 1 又は 2 記載のディスプレイシステムにおいて、

前記表示領域分離部は、ネットワークに接続された集中局によって一括集中管理されていることを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 4】

ディスプレイと、

前記ディスプレイの電源電流を監視する監視部と、

前記監視部にて得られたステータス情報をネットワークを通じて集中局に送信する一括故障診断部とを有することを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 5】

請求項 1 ～ 4 のいずれか 1 項に記載のディスプレイシステムにおいて、

前記ディスプレイが、光源からの光が導入される光導波板と、該光導波板の一方の板面に対向して設けられ、かつ多数の画素に対応した数のアクチュエータ部が配列された駆動部を具備し、入力される画像信号の属性に応じて前記光導波板

に対する前記アクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、前記光導波板の所定部位の漏れ光を制御することにより、前記光導波板に前記画像信号に応じた映像を表示させるディスプレイであることを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 6】

ディスプレイと、

前記ディスプレイに供給される駆動電圧を調整して輝度低下を補償する駆動電圧調整部とを有することを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 7】

請求項 6 記載のディスプレイシステムにおいて、

前記駆動電圧調整部は、ネットワークに接続された集中局によって一括集中管理されていることを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 8】

請求項 6 記載のディスプレイシステムにおいて、

前記駆動電圧調整部は、タイマを通じてスケジュール管理されていることを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 9】

請求項 6～8 のいずれか 1 項に記載のディスプレイシステムにおいて、

前記ディスプレイが、光源からの光が導入される光導波板と、該光導波板の一方の板面に対向して設けられ、かつ多数の画素に対応した数のアクチュエータ部が配列された駆動部を具備し、入力される画像信号の属性に応じて前記光導波板に対する前記アクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、前記光導波板の所定部位の漏れ光を制御することにより、前記光導波板に前記画像信号に応じた映像を表示させるディスプレイである場合に、

前記駆動電圧調整部は、任意の前記アクチュエータ部の変位状態に基づいて前記駆動電圧を調整することを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 10】

請求項 6～8 のいずれか 1 項に記載のディスプレイシステムにおいて、

前記駆動電圧調整部は、前記ディスプレイの所定状態における発光輝度に基づ

いて前記駆動電圧を調整することを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 1 1】

請求項 1 0 記載のディスプレイシステムにおいて、

前記ディスプレイが、光源からの光が導入される光導波板と、該光導波板の一方の板面に対向して設けられ、かつ多数の画素に対応した数のアクチュエータ部が配列された駆動部を具備し、入力される画像信号の属性に応じて前記光導波板に対する前記アクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、前記光導波板の所定部位の漏れ光を制御することにより、前記光導波板に前記画像信号に応じた映像を表示させるディスプレイであることを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 1 2】

光源からの光が導入される光導波板と、該光導波板の一方の板面に対向して設けられ、かつ多数の画素に対応した数のアクチュエータ部が配列された駆動部を具備し、入力される画像信号の属性に応じて前記光導波板に対する前記アクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、前記光導波板の所定部位の漏れ光を制御することにより、前記光導波板に前記画像信号に応じた映像を表示させるディスプレイと、

予備光源と、

前記光源の電流を監視する電流監視部と、

前記電流監視部からの情報に基づいて前記予備電流を選択的に点灯又は消灯させる予備光源制御部とを有することを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 1 3】

請求項 1 2 記載のディスプレイシステムにおいて、

前記予備光源のうち、一部又は全部が退色対策用の予備光源であることを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 1 4】

請求項 1 2 又は 1 3 記載のディスプレイシステムにおいて、

更に、

冷却ファンと、

前記予備光源の選択的点灯に基づいて前記冷却ファンを選択的に駆動する冷却制御部とを有することを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 1 5】

ディスプレイと、

前記ディスプレイの輝度ばらつきを補正するための輝度補正データが格納されたメモリと、

前記輝度補正データを書き換えるデータ書換え部とを有することを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 1 6】

請求項 1 5 記載のディスプレイシステムにおいて、

前記データ書換え部は、ネットワークに接続された集中局によって一括集中管理されていることを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 1 7】

請求項 1 5 記載のディスプレイシステムにおいて、

前記データ書換え部は、タイマを通じてスケジュール管理されていることを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 1 8】

請求項 1 5 ～ 1 7 のいずれか 1 項に記載のディスプレイシステムにおいて、

前記ディスプレイが、光源からの光が導入される光導波板と、該光導波板の一方の板面に対向して設けられ、かつ多数の画素に対応した数のアクチュエータ部が配列された駆動部を具備し、入力される画像信号の属性に応じて前記光導波板に対する前記アクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、前記光導波板の所定部位の漏れ光を制御することにより、前記光導波板に前記画像信号に応じた映像を表示させるディスプレイである場合に、

前記データ書換え部は、任意の前記アクチュエータ部の変位状態に基づいて前記輝度補正データを書き換えることを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 1 9】

請求項 1 5 ～ 1 7 のいずれか 1 項に記載のディスプレイシステムにおいて、

前記データ書換え部は、前記ディスプレイの所定状態における発光輝度に基づ

いて前記輝度補正データを書き換えることを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 2 0】

請求項 1 9 記載のディスプレイシステムにおいて、

前記ディスプレイが、光源からの光が導入される光導波板と、該光導波板の一方の板面に対向して設けられ、かつ多数の画素に対応した数のアクチュエータ部が配列された駆動部を具備し、入力される画像信号の属性に応じて前記光導波板に対する前記アクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、前記光導波板の所定部位の漏れ光を制御することにより、前記光導波板に前記画像信号に応じた映像を表示させるディスプレイであることを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 2 1】

請求項 1 5 ～ 2 0 のいずれか 1 項に記載のディスプレイシステムにおいて、

前記データ書換え部は、前記色バランス調整も考慮して前記輝度補正データを書き換えることを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 2 2】

光源からの光が導入される光導波板と、該光導波板の一方の板面に対向して設けられ、かつ多数の画素に対応した数のアクチュエータ部が配列された駆動部を具備し、入力される画像信号の属性に応じて前記光導波板に対する前記アクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、前記光導波板の所定部位の漏れ光を制御することにより、前記光導波板に前記画像信号に応じた映像を表示させるディスプレイを有し、かつ、前記アクチュエータ部が、基準電位に対して正極性又は負極性の電圧が印加された際に一方向への変位動作を行う場合であって

任意のタイミングで正極性の電圧又は負極性の電圧に切り換える切換え手段を有することを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 2 3】

請求項 2 2 記載のディスプレイシステムにおいて、

前記切換え手段は、ネットワークに接続された集中局によって一括集中管理されていることを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 2 4】

請求項 2 2 記載のディスプレイシステムにおいて、

前記切換え手段は、タイマを通じてスケジュール管理されていることを特徴とするディスプレイシステム。

【請求項 2 5】

ディスプレイが多数の表示素子を配列することによって構成されている場合であって、

ネットワークに接続された集中局からの前記表示素子を示すアドレスデータに基づいて前記ディスプレイの表示領域を動画表示領域と静止画表示領域に分離することを特徴とするディスプレイの管理方法。

【請求項 2 6】

ディスプレイの電源電流を監視し、

前記監視によって得られたステータス情報をネットワークを通じて集中局に送信することを特徴とするディスプレイの管理方法。

【請求項 2 7】

ネットワークに接続された集中局による一括集中管理あるいはタイマを通じてのスケジュール管理に基づいて、

ディスプレイに供給される駆動電圧を調整して輝度低下を補償することを特徴とするディスプレイの管理方法。

【請求項 2 8】

ネットワークに接続された集中局による一括集中管理あるいはタイマを通じてのスケジュール管理に基づいて、

ディスプレイの輝度ばらつきを補正するための輝度補正データを書き換えることを特徴とするディスプレイの管理方法。

【請求項 2 9】

請求項 2 5～2 8 のいずれか 1 項に記載のディスプレイの管理方法において、

前記ディスプレイが、光源からの光が導入される光導波板と、該光導波板の一方の板面に対向して設けられ、かつ多数の画素に対応した数のアクチュエータ部が配列された駆動部を具備し、入力される画像信号の属性に応じて前記光導波板

に対する前記アクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、前記光導波板の所定部位の漏れ光を制御することにより、前記光導波板に前記画像信号に応じた映像を表示させるディスプレイであることを特徴とするディスプレイの管理方法。

【請求項 3 0】

光源からの光が導入される光導波板と、該光導波板の一方の板面に対向して設けられ、かつ多数の画素に対応した数のアクチュエータ部が配列された駆動部を具備し、入力される画像信号の属性に応じて前記光導波板に対する前記アクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、前記光導波板の所定部位の漏れ光を制御することにより、前記光導波板に前記画像信号に応じた映像を表示させるディスプレイを有し、かつ、前記アクチュエータ部が、基準電位に対して正極性又は負極性の電圧が印加された際に一方向への変位動作を行う場合であって

ネットワークに接続された集中局による一括集中管理あるいはタイマを通じてのスケジュール管理に基づいて、

任意のタイミングで正極性の電圧又は負極性の電圧に切り換えることを特徴とするディスプレイの管理方法。

【発明の詳細な説明】

【0 0 0 1】

【発明の属する技術分野】

本発明は、ディスプレイを有するディスプレイシステムとディスプレイの管理方法に関し、例えば入力される画像信号の属性に応じて光導波板に対するアクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、光導波板の所定部位の漏れ光を制御することにより、光導波板に画像信号に応じた映像を表示させるディスプレイに適用して好適なディスプレイシステム及びディスプレイの管理方法に関する。

【0 0 0 2】

【従来の技術】

従来から、表示装置として、陰極線管（C R T）、液晶表示装置、プラズマデ

ディスプレイ等の表示装置が知られている。

【 0 0 0 3 】

陰極線管としては、通常のテレビジョン受像機やコンピュータ用のモニタ装置等が知られているが、画面は明るいものの、消費電力が大きく、また、画面の大きさに比例して表示装置全体の奥行きが大きくなるという問題がある。また、表示画像の周辺部で分解能が低下し、像又は図形が歪む、記憶作用がない、大型表示ができないなどの難点もある。

【 0 0 0 4 】

この理由は、電子銃から放射された電子ビームを大きく偏向させることから、電子ビームがブラウン管の蛍光面に斜めに到達する箇所では発光点（ビームスポット）が広がり、像が斜めに表示されるようになる。これにより、表示画像に歪みが生じることになる。また、ブラウン管内部の大きな空間を真空に保つには限度があるからである。

【 0 0 0 5 】

一方、液晶表示装置は、装置全体を小型化でき、消費電力が少ないという利点があるものの、画面の輝度が劣り、画面視野角度が狭いという問題がある。また、電圧レベルにより階調表現を行うようにしているため、駆動回路の構成が非常に複雑になるという難点がある。

【 0 0 0 6 】

例えば、デジタルデータ線を用いた場合、その駆動回路は、コンポーネント RGB データ（各 8 ビット）を所定期間保持するラッチ回路と、電圧セクタと、階調数に応じた種類の電圧レベルに切り換えるマルチプレクサと、該マルチプレクサからの出力データをデジタルデータ線に加えるための出力回路を有して構成される。この場合、階調数が大きくなるとマルチプレクサにおいて非常に多くのレベルの切換え動作が必要になり、それに伴って、回路構成が複雑になる。

【 0 0 0 7 】

アナログデータ線を用いた場合、その駆動回路は、順次入力されるコンポーネント RGB データ（各 8 ビット）を水平方向に整列させるためのシフトレジスタと、シフトレジスタからのパラレルデータを所定期間保持するラッチ回路と、電

圧レベルの調整をとるレベルシフタと、レベルシフタからの出力データをアナログ信号に変換するD/A変換器と、該D/A変換器からの出力信号をアナログデータ線に加えるための出力回路を有して構成される。この場合、D/A変換器において、オペアンプを使用することにより、階調に応じた所定の電圧を得るようにしているが、階調の範囲が広くなると、高精度の電圧を出力するオペアンプを使用する必要がある、構造が複雑になると共に価格も高くなるという欠点がある。

【 0 0 0 8 】

プラズマディスプレイは、液晶表示装置と同様に、表示部自体が体積をとらないため、小型化が可能であり、平板な表示面であるため、見やすいという長所があり、特に、交流型プラズマディスプレイにおいては、セルの記憶作用により、リフレッシュメモリが不要であるという長所も有する。

【 0 0 0 9 】

ところで、前記プラズマディスプレイにおいては、セルに記憶作用を持たせるために、印加電圧の極性を交番的に切り換えて放電を持続させる必要がある。そのため、駆動回路に、X方向のサスティンパルスが発生させるための第1のパルス発生器と、Y方向のサスティンパルスが発生させるための第2のパルス発生器を設ける必要がある、駆動回路の構成がどうしても複雑になるという問題がある。

【 0 0 1 0 】

一方、本出願人は、前記C R T、液晶表示装置やプラズマディスプレイでの問題を解消するために、新規な表示装置を提案した（例えば、特開平7-287176号公報参照）。この表示装置は、図74に示すように、画素毎に配列されたアクチュエータ部1000を有し、各アクチュエータ部1000は、圧電／電歪層1002と該圧電／電歪層1002の上面及び下面にそれぞれ形成された上部電極1004と下部電極1006とを具備したアクチュエータ部本体1008と、該アクチュエータ部本体1008の下部に配設された振動部1010と固定部1012からなる基体1014とを有して構成されている。アクチュエータ部本体1008の下部電極1006は、振動部1010と接触して、振動部1010

により前記アクチュエータ部本体 1 0 0 8 が支持されている。

【0 0 1 1】

前記基体 1 0 1 4 は、振動部 1 0 1 0 及び固定部 1 0 1 2 が一体となってセラミックスにて構成され、更に、基体 1 0 1 4 には、前記振動部 1 0 1 0 が薄肉になるように凹部 1 0 1 6 が形成されている。

【0 0 1 2】

また、アクチュエータ部本体 1 0 0 8 の上部電極 1 0 0 4 には、光導波板 1 0 1 8 との接触面積を所定の大きさにするための変位伝達部 1 0 2 0 が接続されており、図 7 4 の例では、前記変位伝達部 1 0 2 0 は、アクチュエータ部 1 0 0 0 が静止している通常状態において、光導波板 1 0 1 8 に近接して配置され、励起状態において前記光導波板 1 0 1 8 に光の波長以下の距離で接触するように配置されている。

【0 0 1 3】

そして、前記光導波板 1 0 1 8 の例えば端部から光 1 0 2 2 を導入する。この場合、光導波板 1 0 1 8 の屈折率の大きさを調節することにより、全ての光 1 0 2 2 が光導波板 1 0 1 8 の前面及び背面において透過することなく内部で全反射する。この状態で、前記上部電極 1 0 0 4 及び下部電極 1 0 0 6 を通してアクチュエータ部 1 0 0 0 に画像信号の属性に応じた電圧信号を選択的に印加して、該アクチュエータ部 1 0 0 0 に通常状態による静止と励起状態による変位を行わせることにより、前記変位伝達部 1 0 2 0 の光導波板 1 0 1 8 への接触・離隔が制御され、これにより、前記光導波板 1 0 1 8 の所定部位の散乱光（漏れ光） 1 0 2 4 が制御されて、光導波板 1 0 1 8 に画像信号に応じた映像の表示がなされる。

【0 0 1 4】

この表示装置によれば、（１）消費電力を少なくできること、（２）画面輝度を大きくすることができること、（３）カラー画面にする場合において、画素数を白黒画面の場合に比して増加させる必要がないこと等の利点を有する。

【0 0 1 5】

上述のような表示装置の周辺回路においては、例えば図 7 5 に示すように、多

数の画素が配列された表示部 1 0 3 0 と、1 つの行を構成する多数の画素（画素群）に対して共通とされた垂直選択線 1 0 3 2 が必要な行数分導出された垂直シフト回路 1 0 3 4 と、1 つの列を構成する多数の画素（画素群）に対して共通とされた信号線 1 0 3 6 が必要な列数分導出された水平シフト回路 1 0 3 8 を有して構成されている。

【 0 0 1 6 】

【発明が解決しようとする課題】

ところで、上述のような表示装置においては、多数の表示装置を並べて大画面ディスプレイを構成する場合がある。その場合、大画面に表示する形態としては静止画か動画のいずれかであった。

【 0 0 1 7 】

また、従来の大画面ディスプレイに対するメンテナンスにおいては、簡単な作業であっても、一応、メンテナンス作業員が現場まで駆けつけて修理を行うようにしている。そのため、メンテナンスにかかる費用が莫大になり、大画面ディスプレイの普及にとって思わしくない。

【 0 0 1 8 】

本発明はこのような課題を考慮してなされたものであり、静止画と動画とが混在した表示を行うことができるディスプレイシステム及びディスプレイの管理方法を提供することを目的とする。

【 0 0 1 9 】

また、本発明の他の目的は、単体の大画面ディスプレイあるいは複数の大画面ディスプレイに対するメンテナンス等を例えばネットワーク等を通じて簡単に行うことができ、大画面ディスプレイの普及に寄与することができるディスプレイシステム及びディスプレイの管理方法を提供することにある。

【 0 0 2 0 】

【課題を解決するための手段】

本発明は、ディスプレイと、前記ディスプレイの表示領域を動画表示領域と静止画表示領域に分離する表示領域分離部とを有することを特徴とする。

【 0 0 2 1 】

これにより、静止画と動画とが混在した表示を行うことができ、表示形態の多様化を図ることができる。

【 0 0 2 2 】

そして、前記ディスプレイが多数の表示素子を配列することによって構成されている場合に、前記表示領域分離部は、前記表示素子を示すアドレスデータに基づいてディスプレイの表示領域を動画表示領域と静止画表示領域に分離するようにしてもよい。この場合、動画表示領域と静止画表示領域を任意に、かつ、容易に変更することができ、例えばディスプレイを広告などに使用する場合において、広告主の希望に沿った表示形態を簡単に実現させることができる。

【 0 0 2 3 】

この場合、前記表示領域分離部をネットワークに接続された集中局によって一括集中管理すれば、様々な地域に設置した複数のディスプレイに対して、それぞれ一括して動画表示領域と静止画表示領域を任意に変更することができ、ディスプレイに対する管理が大幅に簡略化される。

【 0 0 2 4 】

また、本発明は、ディスプレイと、前記ディスプレイの電源電流を監視する監視部と、前記監視部にて得られたステータス情報をネットワークを通じて集中局に送信する一括故障診断部とを有することを特徴とする。

【 0 0 2 5 】

これにより、様々な地域に設置した複数のディスプレイの故障状態を一括して監視することができ、故障に対する対応を迅速に行うことができる。

【 0 0 2 6 】

また、本発明は、ディスプレイと、前記ディスプレイに供給される駆動電圧を調整して輝度低下を補償する駆動電圧調整部とを有することを特徴とする。

【 0 0 2 7 】

この場合、メンテナンスを行う者がいちいち輝度補正をする必要がなくなり、ディスプレイに対する管理が簡単、かつ、確実となる。

【 0 0 2 8 】

特に、前記駆動電圧調整部を、ネットワークに接続された集中局によって一括

集中管理することによって、様々な地域に設置した複数のディスプレイに対する輝度補正を一括して行うことができるため、輝度補正に関する作業を大幅に削減することができる。

【 0 0 2 9 】

また、前記駆動電圧調整部を、タイマを通じてスケジュール管理するようにしてもよい。この場合、例えば夜中などを指定して輝度補正を行うことができるため、人が見ている状態でディスプレイの輝度補正をすることがなくなり、ある広告の表示状態が不具合になるなどの不都合を回避することができる。

【 0 0 3 0 】

また、前記ディスプレイが、光源からの光が導入される光導波板と、該光導波板の一方の板面に対向して設けられ、かつ多数の画素に対応した数のアクチュエータ部が配列された駆動部を具備し、入力される画像信号の属性に応じて前記光導波板に対する前記アクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、前記光導波板の所定部位の漏れ光を制御することにより、前記光導波板に前記画像信号に応じた映像を表示させるディスプレイである場合に、前記駆動電圧調整部は、任意の前記アクチュエータ部の変位状態に基づいて前記駆動電圧を調整するようにしてもよい。

【 0 0 3 1 】

なお、前記駆動電圧調整部は、前記ディスプレイの所定状態における発光輝度に基づいて前記駆動電圧を調整するようにしてもよい。

【 0 0 3 2 】

また、本発明は、光源からの光が導入される光導波板と、該光導波板の一方の板面に対向して設けられ、かつ多数の画素に対応した数のアクチュエータ部が配列された駆動部を具備し、入力される画像信号の属性に応じて前記光導波板に対する前記アクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、前記光導波板の所定部位の漏れ光を制御することにより、前記光導波板に前記画像信号に応じた映像を表示させるディスプレイと、予備光源と、前記光源の電流を監視する電流監視部と、前記電流監視部からの情報に基づいて前記予備電流を選択的に点灯又は消灯させる予備光源制御部とを有することを特徴とする。

【 0 0 3 3 】

これにより、例えば光源が断線した場合や輝度が急激に低下した場合などのように不測の状況において、予備光源が選択的に点灯して光源の断線や輝度の低下を回避することとなるため、不具合が発生した時点からメンテナンスに取りかかるまでの期間において、ディスプレイでの表示を維持させることができる。

【 0 0 3 4 】

そして、前記予備光源のうち、一部又は全部が退色対策用の予備光源であってもよい。また、冷却ファンと、前記予備光源の選択的 point 灯に基づいて前記冷却ファンを選択的に駆動する冷却制御部とを有するようにしてもよい。これにより、急激な温度変化を抑えることができ、長時間の使用が可能となると共に、温度変化に伴う輝度むらなどを抑えることができる。

【 0 0 3 5 】

また、本発明は、ディスプレイと、前記ディスプレイの輝度ばらつきを補正するための輝度補正データが格納されたメモリと、前記輝度補正データを書き換えるデータ書換え部とを有することを特徴とする。

【 0 0 3 6 】

これにより、経時変化や温度変化によって輝度特性が変化しても、その変化に対応させて輝度補正データを書き換えることが可能となるため、表示輝度を初期段階とほぼ同様のレベルに維持させることができる。

【 0 0 3 7 】

そして、前記データ書換え部を、ネットワークに接続された集中局によって一括集中管理するようにしてもよいし、タイマを通じてスケジュール管理するようにしてもよい。

【 0 0 3 8 】

また、前記ディスプレイが、光源からの光が導入される光導波板と、該光導波板の一方の板面に対向して設けられ、かつ多数の画素に対応した数のアクチュエータ部が配列された駆動部を具備し、入力される画像信号の属性に応じて前記光導波板に対する前記アクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、前記光導波板の所定部位の漏れ光を制御することにより、前記光導波板に前記画

像信号に応じた映像を表示させるディスプレイである場合に、前記データ書換え部を通じて、任意の前記アクチュエータ部の変位状態に基づいて前記輝度補正データを書き換えるようにしてもよい。

【 0 0 3 9 】

この場合、前記データ書換え部は、前記ディスプレイの所定状態における発光輝度に基づいて前記輝度補正データを書き換えるようにしてもよい。更に、前記データ書換え部は、前記色バランス調整も考慮して前記輝度補正データを書き換えるようにしてもよい。

【 0 0 4 0 】

また、本発明は、光源からの光が導入される光導波板と、該光導波板の一方の板面に対向して設けられ、かつ多数の画素に対応した数のアクチュエータ部が配列された駆動部を具備し、入力される画像信号の属性に応じて前記光導波板に対する前記アクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、前記光導波板の所定部位の漏れ光を制御することにより、前記光導波板に前記画像信号に応じた映像を表示させるディスプレイを有し、かつ、前記アクチュエータ部が、基準電位に対して正極性又は負極性の電圧が印加された際に一方向への変位動作を行う場合であって、任意のタイミングで正極性の電圧又は負極性の電圧に切り換える切換え手段を有することを特徴とする。

【 0 0 4 1 】

これによって、アクチュエータ部の応答速度の低下や離隔不能などが生じても、切換え手段を通じて、正極性の電圧又は負極性の電圧に切り換わるため、アクチュエータ部の変位能力が回復し、応答速度を初期段階にまで復帰させることができる。

【 0 0 4 2 】

この場合、前記切換え手段を、ネットワークに接続された集中局によって一括集中管理してもよいし、タイマを通じてスケジュール管理してもよい。

【 0 0 4 3 】

【発明の実施の形態】

以下、本発明に係るディスプレイシステム及びディスプレイの管理方法の実施

の形態例を図 1 ～図 7 3 を参照しながら説明するが、その前に、本実施の形態に係るディスプレイシステム及びディスプレイの管理方法が適用されるディスプレイの構成について図 1 ～図 1 3 を参照しながら説明する。

【 0 0 4 4 】

このディスプレイ 1 0 は、図 1 に示すように、ディスプレイ 1 0 としての表示面積を有する導光板 1 2 の背面に、複数個の表示素子 1 4 が配列されて構成されている。

【 0 0 4 5 】

各表示素子 1 4 は、図 2 に示すように、光源 1 6 からの光 1 8 が導入される光導波板 2 0 と、該光導波板 2 0 の背面に対向して設けられ、かつ多数のアクチュエータ部 2 2 が画素に対応してマトリックス状あるいは千鳥状に配列された駆動部 2 4 を有して構成されている。

【 0 0 4 6 】

画素の配列構成は、例えば図 3 に示すように、垂直方向に並ぶ 2 つのアクチュエータ部 2 2 にて 1 つのドット 2 6 が構成され、水平方向に並ぶ 3 つのドット 2 6（赤色ドット 2 6 R、緑色ドット 2 6 G 及び青色ドット 2 6 B）で 1 つの画素 2 8 が構成されている。更に、この表示素子 1 4 においては、画素 2 8 の並びを水平方向に 1 6 個（4 8 ドット）、垂直方向に 1 6 個（1 6 ドット）としている。

【 0 0 4 7 】

そして、このディスプレイ 1 0 は、図 1 に示すように、例えば V G A の規格に準拠すべく、水平方向に 6 4 0 画素（1 9 2 0 ドット）が並び、垂直方向に 4 8 0 画素（4 8 0 ドット）が並ぶように、導光板 1 2 の背面に、表示素子 1 4 を水平方向に 4 0 個、垂直方向に 3 0 個配列させるようにしている。

【 0 0 4 8 】

導光板 1 2 は、ガラス板やアクリル板等の可視光領域での光透過率が大であって均一なものが使用され、各表示素子 1 4 間は、ワイヤボンディングや半田付け、端面コネクタ、裏面コネクタ等で接続することにより相互間の信号供給が行えるようになっている。

【 0 0 4 9 】

なお、前記導光板 1 2 と各表示素子 1 4 の光導波板 2 0 は屈折率が類似したものが好ましく、導光板 1 2 と光導波板 2 0 とを貼り合わせる場合には、透明な接着剤を用いてもよい。この接着剤は、導光板 1 2 や光導波板 2 0 と同様に、可視光領域で均一で、高い透過率を有することが好ましく、また、屈折率も導光板 1 2 や光導波板 2 0 と近いものに設定することが画面の明るさを確保する上で望ましい。

【 0 0 5 0 】

ところで、各表示素子 1 4 においては、図 2 に示すように、各アクチュエータ部 2 2 上に、それぞれ画素構成体 3 0 が積層されている。画素構成体 3 0 は、光導波板 2 0 との接触面積を大きくして画素に応じた面積にする機能を有する。

【 0 0 5 1 】

駆動部 2 4 は、例えばセラミックスにて構成されたアクチュエータ基板 3 2 を有し、該アクチュエータ基板 3 2 の各画素 2 8 に応じた位置にアクチュエータ部 2 2 が配設されている。前記アクチュエータ基板 3 2 は、一主面が光導波板 2 0 の背面に対向するように配置されており、該一主面は連続した面（面一）とされている。アクチュエータ基板 3 2 の内部には、各画素 2 8 に対応した位置にそれぞれ後述する振動部を形成するための空所 3 4 が設けられている。各空所 3 4 は、アクチュエータ基板 3 2 の他端面に設けられた径の小さい貫通孔 3 6 を通じて外部と連通されている。

【 0 0 5 2 】

前記アクチュエータ基板 3 2 のうち、空所 3 4 の形成されている部分が薄肉とされ、それ以外の部分が厚肉とされている。薄肉の部分は、外部応力に対して振動を受けやすい構造となって振動部 3 8 として機能し、空所 3 4 以外の部分は厚肉とされて前記振動部 3 8 を支持する固定部 4 0 として機能するようになっている。

【 0 0 5 3 】

つまり、アクチュエータ基板 3 2 は、最下層である基板層 3 2 A と中間層であるスペーサ層 3 2 B と最上層である薄板層 3 2 C の積層体であって、スペーサ層

3 2 Bのうち、アクチュエータ部 2 2 に対応する箇所に空所 3 4 が形成された一体構造体として把握することができる。基板層 3 2 A は、補強用基板として機能するほか、配線用の基板としても機能するようになっている。なお、前記アクチュエータ基板 3 2 は、一体焼成であっても、後付けであってもよい。

【 0 0 5 4 】

ここで、アクチュエータ部 2 2 と画素構成体 3 0 の具体例を図 4 ～図 1 3 に基づいて説明する。なお、図 4 ～図 1 3 の例では、後述する栈 4 2 と光導波板 2 0 との間にギャップ形成層 4 4 を設けた場合を示す。

【 0 0 5 5 】

まず、アクチュエータ部 2 2 は、図 4 に示すように、前記振動部 3 8 と固定部 4 0 のほか、該振動部 3 8 上に直接形成された圧電／電歪層や反強誘電体層等の形状保持層 4 6 と、該形状保持層 4 6 の上面と下面に形成された一对の電極 4 8（ロウ電極 4 8 a 及びカラム電極 4 8 b）とを有する。

【 0 0 5 6 】

一对の電極 4 8 は、図 4 に示すように、形状保持層 4 6 に対して上下に形成した構造や片側だけに形成した構造でもよいし、形状保持層 4 6 の上部のみに一对の電極 4 8 を形成するようにしてもよい。

【 0 0 5 7 】

一对の電極 4 8 を形状保持層 4 6 の上部のみに形成する場合、一对の電極 4 8 の平面形状としては、図 5 に示すように、多数のくし歯が相補的に対峙した形状としてもよく、その他、特開平 1 0 - 7 8 5 4 9 号公報にも示されているように、渦巻き状や多枝形状などを採用することができる。

【 0 0 5 8 】

形状保持層 4 6 の平面形状を例えば楕円形状とし、一对の電極 4 8 をくし歯状に形成した場合は、図 6 A 及び図 6 B に示すように、形状保持層 4 6 の長軸に沿って一对の電極 4 8 のくし歯が配列される形態や、図 7 A 及び図 7 B に示すように、形状保持層 4 6 の短軸に沿って一对の電極 4 8 のくし歯が配列される形態などがある。

【 0 0 5 9 】

そして、図 6 A 及び図 7 A に示すように、一对の電極 4 8 のくし歯の部分が形状保持層 4 6 の平面形状内に含まれる形態や、図 6 B 及び図 7 B に示すように、一对の電極 4 8 のくし歯の部分が形状保持層 4 8 の平面形状からはみ出した形態などがある。図 6 B 及び図 7 B に示す形態の方がアクチュエータ部 2 2 の屈曲変位において有利である。

【0060】

ところで、図 4 に示すように、一对の電極 4 8 として、形状保持層 4 6 の上面に例えばロウ電極 4 8 a を形成し、形状保持層 4 6 の下面にカラム電極 4 8 b を形成した場合においては、図 2 に示すように、アクチュエータ部 2 2 を空所 3 4 側に凸となるように一方向に屈曲変位させることも可能であり、その他、図 8 に示すように、アクチュエータ部 2 2 を光導波板 2 0 側に凸となるように、他方向に屈曲変位させることも可能である。なお、図 8 に示す例は、ギャップ形成層 4 4 (図 4 参照) を形成しない場合を示す。

【0061】

一方、画素構成体 3 0 は、例えば図 4 に示すように、アクチュエータ部 2 2 上に形成された変位伝達部としての白色散乱体 5 0 と色フィルタ 5 2 と透明層 5 4 の積層体で構成することができる。

【0062】

更に、図 9 に示すように、白色散乱体 5 0 の下層に光反射層 5 6 を介在させるようにしてもよい。この場合、光反射層 5 6 とアクチュエータ部 2 2 間に絶縁層 5 8 を形成することが望ましい。

【0063】

画素構成体 3 0 の他の例としては、例えば図 1 0 に示すように、アクチュエータ部 2 2 上に形成された変位伝達部を兼ねる有色散乱体 6 0 と透明層 5 4 の積層体で構成することもできる。この場合も図 1 1 に示すように、アクチュエータ部 2 2 と有色散乱体 6 0 との間に光反射層 5 6 と絶縁層 5 8 を介在させるようにしてもよい。

【0064】

また、この表示素子 1 4 においては、図 2、図 4 及び図 8 に示すように、光導

波板 2 0 とアクチュエータ基板 3 2 との間において、画素構成体 3 0 以外の部分に形成された棧 4 2 を有して構成され、図 8 の例では、棧 4 2 の上面に直接光導波板 2 0 が固着された場合を示している。棧 4 2 の材質は、熱、圧力に対して変形しないものが好ましい。

【 0 0 6 5 】

棧 4 2 は、例えば画素構成体 3 0 の四方に形成することができる。ここで、画素構成体 3 0 の四方とは、図 1 2 に示すように、例えば画素構成体 3 0 が平面ほぼ矩形あるいは楕円であれば、各コーナー部に対応した位置などが挙げられ、1 つの棧 4 2 が隣接する画素構成体 3 0 と共有される形態を示す。

【 0 0 6 6 】

棧 4 2 の他の例としては、図 1 3 に示すように、棧 4 2 に少なくとも 1 つの画素構成体 3 0 を囲む窓部 4 2 a を有するように構成してもよい。代表的な構成例としては、例えば、棧 4 2 自体を板状に形成し、更に画素構成体 3 0 に対応した位置に画素構成体 3 0 の外形形状に類似した形状の窓部（開口） 4 2 a を形成する。これによって、画素構成体 3 0 の側面全部が棧 4 2 によって囲まれたかたちになり、アクチュエータ基板 3 2 と光導波板 2 0 との固着が更に強固なものとなる。

【 0 0 6 7 】

ここで、表示素子 1 4 の各構成部材、特に各構成部材の材料等の選定について説明する。

【 0 0 6 8 】

まず、光導波板 2 0 に入射される光 1 8 としては、紫外域、可視域、赤外域のいずれでもよい。光源 1 6 としては、白熱電球、重水素放電ランプ、蛍光ランプ、水銀ランプ、メタルハライドランプ、ハロゲンランプ、キセノンランプ、トリウムランプ、発光ダイオード、レーザー、プラズマ光源、熱陰極管（又はそのフィラメント状熱陰極の代わりにカーボンナノチューブフィールドエミッタを配置したもの）、冷陰極管などが用いられる。

【 0 0 6 9 】

振動部 3 8 は、高耐熱性材料であることが好ましい。その理由は、アクチュエ

ータ部 2 2 を有機接着剤等の耐熱性に劣る材料を用いずに、固定部 4 0 によって直接振動部 3 8 を支持させる構造とする場合、少なくとも形状保持層 4 6 の形成時に、振動部 3 8 が変質しないようにするため、振動部 3 8 は、高耐熱性材料であることが好ましい。

【 0 0 7 0 】

また、振動部 3 8 は、アクチュエータ基板 2 2 上に形成される一对の電極 4 8 におけるロウ電極 4 8 a に通じる配線とカラム電極 4 8 b に通じる配線（例えばデータ線）との電氣的な分離を行うために、電気絶縁材料であることが好ましい。

【 0 0 7 1 】

従って、振動部 3 8 は、高耐熱性の金属あるいはその金属表面をガラス等のセラミック材料で被覆したホーロウ等の材料であってもよいが、セラミックスが最適である。

【 0 0 7 2 】

振動部 3 8 を構成するセラミックスとしては、例えば安定化された酸化ジルコニウム、酸化アルミニウム、酸化マグネシウム、酸化チタン、スピネル、ムライト、窒化アルミニウム、窒化珪素、ガラス、これらの混合物等を用いることができる。安定化された酸化ジルコニウムは、振動部 3 8 の厚みが薄くても機械的強度が高いこと、靱性が高いこと、形状保持層 4 6 及び一对の電極 4 8 との化学反応性が小さいこと等のため、特に好ましい。安定化された酸化ジルコニウムとは、安定化酸化ジルコニウム及び部分安定化酸化ジルコニウムを包含する。安定化された酸化ジルコニウムでは、立方晶等の結晶構造をとるため、相転移を起こさない。

【 0 0 7 3 】

一方、酸化ジルコニウムは、1 0 0 0℃前後で、単斜晶と正方晶とで相転移し、この相転移のときにクラックが発生する場合がある。安定化された酸化ジルコニウムは、酸化カルシウム、酸化マグネシウム、酸化イットリウム、酸化スカンジウム、酸化イッテルビウム、酸化セリウム又は希土類金属の酸化物等の安定化剤を、1～3 0 モル%含有する。振動部 2 2 の機械的強度を高めるために、安定

化剤が酸化イットリウムを含有することが好ましい。このとき、酸化イットリウムは、好ましくは1.5～6モル%含有し、更に好ましくは2～4モル%含有することであり、更に0.1～5モル%の酸化アルミニウムが含有されていることが好ましい。

【 0 0 7 4 】

また、結晶相は、立方晶+単斜晶の混合相、正方晶+単斜晶の混合相、立方晶+正方晶+単斜晶の混合相などであってもよいが、中でも主たる結晶相が、正方晶、又は正方晶+立方晶の混合相としたものが、強度、韌性、耐久性の観点から最も好ましい。

【 0 0 7 5 】

振動部38がセラミックスからなるとき、多数の結晶粒が振動部38を構成するが、振動部38の機械的強度を高めるため、結晶粒の平均粒径は、0.05～2 μ mであることが好ましく、0.1～1 μ mであることが更に好ましい。

【 0 0 7 6 】

固定部40は、セラミックスからなることが好ましいが、振動部38の材料と同一のセラミックスでもよいし、異なってもよい。固定部40を構成するセラミックスとしては、振動部38の材料と同様に、例えば、安定化された酸化ジルコニウム、酸化アルミニウム、酸化マグネシウム、酸化チタン、スピネル、ムライト、窒化アルミニウム、窒化珪素、ガラス、これらの混合物等を用いることができる。

【 0 0 7 7 】

特に、この表示素子14で用いられるアクチュエータ基板32は、酸化ジルコニウムを主成分とする材料、酸化アルミニウムを主成分とする材料、又はこれらの混合物を主成分とする材料等が好適に採用される。その中でも、酸化ジルコニウムを主成分としたものが更に好ましい。

【 0 0 7 8 】

なお、焼結助剤として粘土等を加えることもあるが、酸化珪素、酸化ホウ素等のガラス化しやすいものが過剰に含まれないように、助剤成分を調節する必要がある。なぜなら、これらガラス化しやすい材料は、アクチュエータ基板32と形

形状保持層 4 6 とを接合させる上で有利ではあるものの、アクチュエータ基板 3 2 と形状保持層 4 6 との反応を促進し、所定の形状保持層 4 6 の組成を維持することが困難となり、その結果、素子特性を低下させる原因となるからである。

【 0 0 7 9 】

即ち、アクチュエータ基板 3 2 中の酸化珪素等は重量比で 3 % 以下、更に好ましくは 1 % 以下となるように制限することが好ましい。ここで、主成分とは、重量比で 5 0 % 以上の割合で存在する成分をいう。

【 0 0 8 0 】

形状保持層 4 6 は、上述したように、圧電／電歪層や反強誘電体層等を用いることができるが、形状保持層 4 6 として圧電／電歪層を用いる場合、該圧電／電歪層としては、例えば、ジルコン酸鉛、マグネシウムニオブ酸鉛、ニッケルニオブ酸鉛、亜鉛ニオブ酸鉛、マンガンニオブ酸鉛、マグネシウムタンタル酸鉛、ニッケルタンタル酸鉛、アンチモンスズ酸鉛、チタン酸鉛、チタン酸バリウム、マグネシウムタングステン酸鉛、コバルトニオブ酸鉛等、又はこれらの何れかの組合せを含有するセラミックスが挙げられる。

【 0 0 8 1 】

主成分がこれらの化合物を 5 0 重量 % 以上含有するものであってもよいことはいうまでもない。また、前記セラミックスのうち、ジルコン酸鉛を含有するセラミックスは、形状保持層 4 6 を構成する圧電／電歪層の構成材料として最も使用頻度が高い。

【 0 0 8 2 】

また、圧電／電歪層をセラミックスにて構成する場合、前記セラミックスに、更に、ランタン、カルシウム、ストロンチウム、モリブデン、タングステン、バリウム、ニオブ、亜鉛、ニッケル、マンガン等の酸化物、若しくはこれらの何れかの組合せ、又は他の化合物を、適宜、添加したセラミックスを用いてもよい。

【 0 0 8 3 】

例えば、マグネシウムニオブ酸鉛とジルコン酸鉛及びチタン酸鉛とからなる成分を主成分とし、更にランタンやストロンチウムを含有するセラミックスを用いることが好ましい。

【 0 0 8 4 】

圧電／電歪層は、緻密であっても、多孔質であってもよく、多孔質の場合、その気孔率は40%以下であることが好ましい。

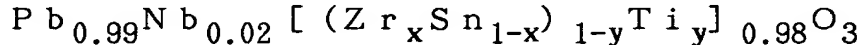
【 0 0 8 5 】

形状保持層46として反強誘電体層を用いる場合、該反強誘電体層としては、ジルコン酸鉛を主成分とするもの、ジルコン酸鉛とスズ酸鉛とからなる成分を主成分とするもの、更にはジルコン酸鉛に酸化ランタンを添加したもの、ジルコン酸鉛とスズ酸鉛とからなる成分に対してジルコン酸鉛やニオブ酸鉛を添加したものが望ましい。

【 0 0 8 6 】

特に、下記の組成のようにジルコン酸鉛とスズ酸鉛からなる成分を含む反強誘電体膜をアクチュエータ部22のような膜型素子として適用する場合、比較的低電圧で駆動することができるため、特に好ましい。

【 0 0 8 7 】



但し、 $0.5 < x < 0.6$, $0.05 < y < 0.063$, $0.01 < \text{Nb} < 0.03$

また、この反強誘電体膜は、多孔質であってもよく、多孔質の場合には気孔率30%以下であることが望ましい。

【 0 0 8 8 】

そして、振動部38の上に形状保持層46を形成する方法としては、スクリーン印刷法、ディッピング法、塗布法、電気泳動法等の各種厚膜形成法や、イオンビーム法、スパッタリング法、真空蒸着法、イオンプレーティング法、化学気相蒸着法(CVD)、めっき等の各種薄膜形成法を用いることができる。

【 0 0 8 9 】

この実施の形態においては、振動部38上に前記形状保持層46を形成するにあたっては、スクリーン印刷法やディッピング法、塗布法、電気泳動法等による厚膜形成法が好適に採用される。

【 0 0 9 0 】

これらの手法は、平均粒径0.01～5μm、好ましくは0.05～3μmの

圧電セラミックスの粒子を主成分とするペーストやスラリー、又はサスペンション、エマルジョン、ゾル等を用いて形成することができ、良好な圧電作動特性が得られるからである。

【 0 0 9 1 】

特に、電気泳動法は、膜を高い密度で、かつ、高い形状精度で形成することができることをはじめ、「電気化学および工業物理化学 Vol. 53, No. 1 (1985), p 63~68 安斎和夫著」あるいは「第1回電気泳動法によるセラミックスの高次成形法 研究討論会 予稿集 (1998), p 5~6, p 23~24」等の技術文献に記載されるような特徴を有する。従って、要求精度や信頼性等を考慮して、適宜、手法を選択して用いるとよい。

【 0 0 9 2 】

また、前記振動部 3 8 の厚みと形状保持層 4 6 の厚みは、同次元の厚みであることが好ましい。なぜなら、振動部 3 8 の厚みが極端に形状保持層 4 6 の厚みより厚くなると（1 桁以上異なると）、形状保持層 4 6 の焼成収縮に対して、振動部 3 8 がその収縮を妨げるように働くため、形状保持層 4 6 とアクチュエータ基板 2 2 界面での応力が大きくなり、はがれ易くなる。反対に、厚みの次元が同程度であれば、形状保持層 4 6 の焼成収縮にアクチュエータ基板 3 2（振動部 3 8）が追従し易くなるため、一体化には好適である。具体的には、振動部 3 8 の厚みは、1~100 μm であることが好ましく、3~50 μm が更に好ましく、5~20 μm が更になお好ましい。一方、形状保持層 4 6 は、その厚みとして5~100 μm が好ましく、5~50 μm が更に好ましく、5~30 μm が更になお好ましい。

【 0 0 9 3 】

前記形状保持層 4 6 の上面及び下面に形成されるロウ電極 4 8 a 及びカラム電極 4 8 b、あるいは形状保持層 4 6 上に形成される一対の電極 4 8 は、用途に応じて適宜な厚さとするが、0.01~50 μm の厚さであることが好ましく、0.1~5 μm が更に好ましい。また、前記ロウ電極 4 8 a 及びカラム電極 4 8 b は、室温で固体であって、導電性の金属で構成されていることが好ましい。例えば、アルミニウム、チタン、クロム、鉄、コバルト、ニッケル、銅、亜鉛、ニオ

ブ、モリブデン、ルテニウム、ロジウム、銀、スズ、タンタル、タングステン、イリジウム、白金、金、鉛等を含有する金属単体又は合金が挙げられる。これらの元素を任意の組合せで含有していてもよいことはいうまでもない。

【 0 0 9 4 】

光導波板 2 0 は、その内部に導入された光 1 8 が前面及び背面において光導波板 2 0 の外部に透過せずに全反射するような光屈折率を有するものであり、導入される光 1 8 の波長領域での透過率が均一で、かつ高いものであることが必要である。このような特性を具備するものであれば、特にその材質は制限されないが、具体的には、例えばガラス、石英、アクリル等の透光性プラスチック、透光性セラミックスなど、あるいは異なる屈折率を有する材料の複数層構造体、又は表面にコーティング層を設けたものなどが一般的なものとして挙げられる。

【 0 0 9 5 】

また、画素構成体 3 0 に含まれる色フィルタ 5 2 及び有色散乱体 6 0 等の着色層とは、特定の波長領域の光だけを取り出すために用いられる層であり、例えば特定の波長の光を吸収、透過、反射、散乱させることで発色させるものや、入射した光を別の波長のものに変換させるものなどがある。透明体、半透明体及び不透明体を単独、もしくは組み合わせて用いることができる。

【 0 0 9 6 】

構成は、例えば染料、顔料、イオンなどの色素や蛍光体を、ゴム、有機樹脂、透光性セラミックス、ガラス、液体等の内部に分散、溶解したものや、それらの表面に塗布したもの、更には上述の色素や蛍光体等の粉末を焼結させたり、プレスして固めたものなどがある。材質及び構造については、これらを単独で用いてもよいし、これらを組み合わせて用いてもよい。

【 0 0 9 7 】

色フィルタ 5 2 と有色散乱体 6 0 との違いは、光 1 8 を導入した光導波板 2 0 に画素構成体 3 0 を接触させて発光状態にしたときに、着色層のみでの反射、散乱による漏れ光の輝度値が、画素構成体 3 0 及びアクチュエータ部 2 2 を含めた全構成体の反射、散乱による漏れ光の輝度値の 0. 5 倍以上であれば、その着色層は有色散乱体 6 0 であると定義し、0. 5 倍未満であればその着色層は色フィ

ルタ 5 2 であると定義する。

【 0 0 9 8 】

測定法の具体例を挙げると、光 1 8 が導入された光導波板 2 0 の背面に、前記着色層単体を接触させたとき、該着色層から該光導波板 2 0 を通過し、前面に漏れ出した光の正面輝度が $A(n t)$ であり、また、該着色層の光導波板 2 0 と接する反対側の面に更に画素構成体 3 0 を接触させたとき、前面に漏れ出した光の正面輝度が $B(n t)$ であったとすると、 $A \geq 0.5 \times B$ を満たすときは、前記着色層は有色散乱体 6 0 であり、 $A < 0.5 \times B$ を満たすときは色フィルタ 5 2 である。

【 0 0 9 9 】

上述の正面輝度とは、輝度を測定する輝度計と前記着色層とを結ぶ線が、前記光導波板 2 0 の前記着色層と接する面に対して垂直であるように輝度計を配置（輝度計の検出面は光導波板 2 0 の板面に平行）して計測した輝度である。

【 0 1 0 0 】

有色散乱体 6 0 の利点は、層の厚みにより色調や輝度が変化しにくいことであり、そのための層形成法として、層厚の厳密な制御は難しいが、コストが安いスクリーン印刷など、多種の適用が可能である。

【 0 1 0 1 】

また、有色散乱体 6 0 が変位伝達部を兼ねることにより、層形成プロセスを簡略化できるほか、それら全体の層厚を薄くできるため、表示素子 1 4 全体の厚みを薄くすることが可能であり、また、アクチュエータ部 2 2 の変位量低下の防止及び応答速度の向上が可能である。

【 0 1 0 2 】

色フィルタ 5 2 の利点は、光導波板 2 0 がフラットで表面平滑性が高いため、光導波板 2 0 側に層を形成するときには、層形成が容易になり、プロセスの選択の幅が広がり、安価になるだけでなく、色調、輝度に影響を及ぼす層厚の制御が容易になる。

【 0 1 0 3 】

なお、色フィルタ 5 2 や有色散乱体 6 0 等の着色層の膜形成法としては、特に

制限はなく、公知の各種の膜形成法を適用することができる。例えば光導波板 20 やアクチュエータ部 22 の面上に、チップ状、フィルム状の着色層を直接貼り付けるフィルム貼着法のほか、着色層の原材料となる粉末、ペースト、液体、気体、イオン等を、スクリーン印刷、フォトリソグラフィ法、スプレー・ディッピング、塗布等の厚膜形成手法や、イオンビーム、スパッタリング、真空蒸着、イオンプレーティング、CVD、めっき等の薄膜形成手法により成膜し、着色層を形成する方法がある。

【0104】

また、前記画素構成体 30 としてその全部あるいは一部に発光層を設けるようにしてもよい。この発光層としては蛍光体層が挙げられる。この蛍光体層は、不可視光（紫外線や赤外線）によって励起され、可視光を発光するものや、可視光によって励起されて可視光を発光するものがあるが、いずれでもよい。

【0105】

また、前記発光層として、蛍光顔料も用いることができる。この蛍光顔料を用いると、顔料自体の色、即ち、反射色にほぼ一致する波長の蛍光が加わるものは、それだけ色刺激が大きく、鮮やかに発光するため、表示素子やディスプレイの高輝度化に対してより好ましく用いられ、一般的な昼光蛍光顔料が好ましく用いられる。

【0106】

また、発光層として、輝尽性蛍光体や、燐光体、あるいは蓄光顔料も用いられる。これらの材料は、有機材料、無機材料のいずれでもよい。

【0107】

そして、上述した発光材料を単独で用いて発光層を形成したもの、これらの発光材料を樹脂に分散させたものを用いて発光層を形成したもの、あるいはこれらの発光材料を樹脂に溶解させたもので発光層を形成したものが好ましく用いられる。

【0108】

発光材料の残光時間としては、1 秒以下が好ましく、より好ましくは 30 m 秒がよい。更に好ましくは数 m 秒以下がよい。

【0109】

そして、画素構成体30の全部あるいはその一部として前記発光層を用いた場合は、光源16として、前記発光層を励起する波長の光を含み、励起に十分なエネルギー密度を有していれば、特に制限はない。例えば、冷陰極管、熱陰極管（又はそのフィラメント状熱陰極の代わりにカーボンナノチューブフィールドエミッタを配置したもの）、メタルハライドランプ、キセノンランプ、赤外線レーザを含むレーザ、ブラックライト、ハロゲンランプ、白熱電球、重水素放電ランプ、蛍光ランプ、水銀ランプ、トリチウムランプ、発光ダイオード、プラズマ光源などが用いられる。

【0110】

次に、前記ディスプレイ10の動作を図2を参照しながら簡単に説明する。この動作説明においては、図14に示すように、各アクチュエータ部22のロウ電極48aに印加されるオフセット電位として例えば10Vを使用し、各アクチュエータ部22のカラム電極48bに印加されるオン信号及びオフ信号の電位としてそれぞれ0V及び60Vを使用した例を示す。

【0111】

従って、カラム電極48bにオン信号が印加されたアクチュエータ部22においては、カラム電極48b及びロウ電極48a間に低レベル電圧（-10V）がかかり、カラム電極48bにオフ信号が印加されたアクチュエータ部22においては、カラム電極48b及びロウ電極48a間に高レベル電圧（50V）がかかることになる。

【0112】

そして、まず、光導波板20の例えば端部から光18が導入される。この場合、画素構成体30が光導波板20に接触していない状態で、光導波板20の屈折率の大きさを調節することにより、全ての光18が光導波板20の前面及び背面において透過することなく内部で全反射させるようにする。光導波板20の反射率 n としては、1.3～1.8が望ましく、1.4～1.7がより望ましい。

【0113】

この例においては、アクチュエータ部22の自然状態において、画素構成体3

0の端面が光導波板20の背面に対して光18の波長以下の距離で接触しているため、光18は、画素構成体30の表面で反射し、散乱光62となる。この散乱光62は、一部は再度光導波板20の中で反射するが、散乱光62の大部分は光導波板20で反射されることなく、光導波板20の前面（表面）を透過することになる。これによって、全てのアクチュエータ部22がオン状態となり、そのオン状態が発光というかたちで具現され、しかも、その発光色は画素構成体30に含まれる色フィルタ52や有色散乱体60あるいは上述した発光層の色に対応したものとなる。この場合、全てのアクチュエータ部22がオン状態となっているため、ディスプレイ10の画面からは白色が表示されることになる。

【0114】

この状態から、あるドット26に対応するアクチュエータ部22にオフ信号が印加されると、当該アクチュエータ部22が図2に示すように、空所20側に凸となるように屈曲変位、即ち、一方向に屈曲変位して、画素構成体30の端面が光導波板20から離間し、当該アクチュエータ部22がオフ状態となり、そのオフ状態が消光というかたちで具現される。

【0115】

つまり、このディスプレイ10は、画素構成体30の光導波板20への接触の有無により、光導波板20の前面における光の発光（漏れ光）の有無を制御することができる。

【0116】

特に、このディスプレイ10では、光導波板20に対して画素構成体30を接近・離隔方向に変位動作させる1つの単位を垂直方向に並べたものを1ドットとし、このドットが水平方向に3つ並んだもの（赤色ドット26R、緑色ドット26G及び青色ドット26B）を1画素とし、この画素を多数マトリックス状、あるいは各行に関し千鳥状に配列するようにしているため、入力される画像信号の属性に応じて各画素での変位動作を制御することにより、陰極線管や液晶表示装置並びにプラズマディスプレイと同様に、光導波板20の前面、即ち、表示面に画像信号に応じたカラー映像（文字や図形等）を表示させることができる。

【0117】

そして、このディスプレイ 1 0 において、前記ロウ電極 4 8 a 及びカラム電極 4 8 b に通じる配線は、図 1 5 に示すように、多数のアクチュエータ部 2 2 の行数に応じた本数の配線 7 0 と、全アクチュエータ部 2 2 の数に応じた本数のデータ線 7 2 とを有する。配線 7 0 は途中で共通配線 7 4 とされる。

【 0 1 1 8 】

また、このディスプレイ 1 0 は、アクチュエータ部 2 2 のカラム電極 4 8 b とデータ線 7 2 とが接続され、1 行のアクチュエータ部 2 2 に対して共通の配線 7 0 が接続され、前記データ線 7 2 はアクチュエータ基板 3 2 の例えば背面側に形成されている。

【 0 1 1 9 】

配線 7 0 は、前列のアクチュエータ部 2 2 に関するロウ電極 4 8 a から導出されて当該アクチュエータ部 2 2 に関するロウ電極 4 8 a に接続されて、一つの行に関し、シリーズに配線された形となっている。また、カラム電極 4 8 b とデータ線 7 2 とはアクチュエータ基板 3 2 に形成されたスルーホール 7 8 を通じて電氣的に接続される。

【 0 1 2 0 】

なお、各配線 7 0 と各データ線 7 2 とが交差する部分には、互いの配線 7 0 及び 7 2 間の絶縁をとるためにシリコン酸化膜、ガラス膜、樹脂膜等からなる図示しない絶縁膜が介在されている。

【 0 1 2 1 】

そして、第 1 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A は、図 1 5 に示すように、ディスプレイ 1 0 の周辺に実装されたロウ電極駆動回路 2 0 2 と、カラム電極駆動回路 2 0 4 と、少なくともカラム電極駆動回路 2 0 4 を制御する信号処理回路 2 0 6 とを有して構成されている。

【 0 1 2 2 】

ロウ電極駆動回路 2 0 2 は、共通配線 7 4 及び各配線 7 0 を介して全アクチュエータ部 2 2 のロウ電極 4 8 a にオフセット電位（バイアス電位）を供給するように構成されており、1 種類のオフセット用電源電圧が電源部 2 0 8 を通じて供給されている。

【 0 1 2 3 】

カラム電極駆動回路 2 0 4 は、全ドット数に対応した数のドライバ出力 2 1 0 と、所定数のドライバ出力 2 1 0 が組み込まれた複数のドライバ IC 2 1 0 B とを有して構成され、前記ディスプレイ 1 0 の各データ線 7 2 に平行にデータ信号を出力して、全ドットにそれぞれデータ信号を供給するように構成されている。

【 0 1 2 4 】

各ドライバ IC 2 1 0 B は、図 1 6 に示すように、例えば 2 4 0 ビット構成のシフトレジスタ 2 1 2 を有し、該シフトレジスタ 2 1 2 の各ビットに対してそれぞれデータ転送部 2 3 0 とドライバ出力 2 1 0 が接続されて構成されている。シフトレジスタ 2 1 2 に供給される 2 4 0 ビットのデータ（ブロックデータ D b）の各ビットデータは、それぞれ対応するドットに供給するためのドットデータ D d である。

【 0 1 2 5 】

データ転送部 2 3 0 は、2 つのシフトレジスタ（第 1 及び第 2 のシフトレジスタ 2 5 0 及び 2 5 2）で構成することができる。

【 0 1 2 6 】

第 1 のシフトレジスタ 2 5 0 は、一定のシフトクロック $P c 1 (= T / 6)$ に基づくビットシフト動作によってドットデータ D d をシリーズに受け取り、6 ビットのドットデータ D d が受け取られた段階で該 6 ビットのドットデータ D d を平行に出力する直列入力並列出力のシフトレジスタにて構成することができる。

【 0 1 2 7 】

第 2 のシフトレジスタ 2 5 2 は、前記第 1 のシフトレジスタ 2 5 0 に格納されたドットデータ D d を平行に受け取り、前記ドットデータ D d のビット情報を前記サブフィールド S F 1 ～ S F 6 の時間的長さに応じたタイミング（ $T / 2$ 、 $T / 4$ 、 \dots 、 $T / 6 4$ ）を有するシフトクロック $P c 2$ に基づいて順次出力する並列入力直列出力のシフトレジスタで構成することができる。

【 0 1 2 8 】

即ち、この第2のシフトレジスタ252においては、第1のシフトレジスタ250から転送された時点で、LSBに格納された0ビット目のビット情報がそのままカラム電極駆動回路204の対応するドライバ出力210に供給され、最初のシフトクロック $Pc2 (= T/2)$ が経過した時点で、全体のビット情報が右側にビットシフトし、LSBに位置する1ビット目のビット情報がそのままドライバ出力210に供給されることになる。

【0129】

次いで、シフトクロック $Pc2 (= T/4)$ が経過した時点で、全体のビット情報が右側にビットシフトし、LSBに位置する2ビット目のビット情報がそのままドライバ出力210に供給されることになる。同様に、シフトクロック $Pc2$ が $T/8$ 、 $T/16$ 、 $T/32$ 及び $T/64$ というように順次経過するたびに、全体のビット情報がビットシフトし、ビットシフトするたびにLSBに位置することになる3ビット目、4ビット目、5ビット目及び6ビット目のビット情報が順次ドライバ出力210に供給されることになる。

【0130】

そして、各ドライバ出力210には、2種類のデータ用電源電圧が同じく電源部208を通じて供給されている。

【0131】

カラム電極駆動回路204から全ドットに対してデータ線72が接続されることから、データ線72を引き回すための広い領域を確保する必要があり、しかも、データ線72の配線長の増加に伴う配線容量及び配線抵抗による時定数の影響（信号の減衰等）を考慮する必要があるが、この例では、ディスプレイ10を1200個の表示素子14に分割しているため、カラム電極駆動回路204からのデータ線72の引き回しは、表示素子14単位に考慮すればよく、広い配線形成のための領域を確保する必要はない。また、配線容量及び配線抵抗についても表示素子14単位に考慮すればよいから、信号の減衰等は生じない。

【0132】

前記2種類のデータ用電源電圧は、後述するようにアクチュエータ部22を下方に屈曲変位させるのに十分な高レベル電圧とアクチュエータ部22を元の状態

に復帰させるのに十分な低レベル電圧である。

【0133】

信号処理回路206は、少なくとも時間変調方式で階調制御すべく前記カラム電極駆動回路204を制御するように構成されている。

【0134】

ここで、時間変調方式による階調制御について、図17及び図18を参照しながら説明する。まず、1枚の画像の表示期間を1フレームとし、該1フレームを例えば6つに分割した際の1つの分割期間をサブフィールドとしたとき、最初のサブフィールド（第1サブフィールドSF1）が最も長く、サブフィールドの経過毎に1/2の割合で短くなるように設定される。

【0135】

このサブフィールドの長さをデータ値の大きさを表した場合、図17に示すように、第1サブフィールドSF1の期間を例えば「64」としたとき、第2サブフィールドSF2は「32」、第3サブフィールドSF3は「16」、第4サブフィールドSF4は「8」、第5サブフィールドSF5は「4」、第6サブフィールドSF6は「2」として設定される。

【0136】

そして、信号処理回路206において、全ドットについて、それぞれの階調レベルに応じた表示時間を各サブフィールドSF1～SF6に割り当ててドットデータを作成し、これらドットデータをそれぞれデータ信号としてカラム電極駆動回路204を通じて各サブフィールドSF1～SF6の期間に出力する。

【0137】

ここで、1つのドットデータでみた場合、そのドットの階調レベルに応じた表示時間が各サブフィールドに割り当てられた時間幅に振り分けられるため、すべてのサブフィールドに振り分けられる場合やいくつかのサブフィールドに振り分けられる場合とがある。

【0138】

例えば、当該ドットの階調レベルが例えば126である場合、すべてのサブフィールドSF1～SF6が選択されることになり、ドットデータとしては、「0

0 0 0 0 0」のビット列となる。また、階調レベルが78である場合は、第1、第4、第5及び第6サブフィールドSF1、SF4、SF5及びSF6が選ばれることになり、ドットデータとしては、「0 1 1 0 0 0」のビット列となる。

【0 1 3 9】

データ信号は、ドットデータを構成するビット列の各ビット情報に応じて高レベル及び低レベルに変化するアナログ信号であり、ビット情報が論理的に「0」であれば、低レベル電圧（オン信号）とされ、ビット情報が論理的に「1」であれば、高レベル電圧（オフ信号）とされる。

【0 1 4 0】

即ち、当該アクチュエータ部22に対して出力されるデータ信号の出力形態としては、例えば選択されたサブフィールドについてはオン信号（低レベル電圧）が出力され、選択されないサブフィールドについてはオフ信号（高レベル電圧）が出力されるという形態となる。

【0 1 4 1】

そして、前記信号処理回路206は、具体的には、図18に示すように、動画出力機器220からの例えばプログレッシブ方式の動画信号Sv（例えばアナログ動画信号）と同期信号Ssを入力して、フレーム単位にデジタルの画像データDvに変換し、画像メモリ222（フレームバッファ）に書き込む画像データ処理回路224と、ドット単位に設定された階調補正データDcが記録される補正データメモリ226と、画像メモリ222からの画像データDvと補正データメモリ226からの階調補正データDcを読み出し、これらを乗算して補正済画像データDhとする表示コントローラ228とを有して構成されている。

【0 1 4 2】

動画出力機器220としては、例えば記録媒体に記録された動画あるいは通信（電波、ケーブル等を含む）によって送られてくる動画を受け取って出力するVTRやパーソナルコンピュータ等が挙げられる。

【0 1 4 3】

表示コントローラ228は、画像メモリ222から画像データDvを読み出す第1の読出し回路232と、補正データメモリ226からの階調補正データDc

を読み出す第 2 の読出し回路 2 3 4 と、第 1 及び第 2 の読出し回路 2 3 2 及び 2 3 4 から読み出された画像データ D_v 及び階調補正データ D_c を乗算して補正済画像データ D_h とする乗算回路 2 3 6 と、該乗算回路 2 3 6 にて得られた補正済画像データ D_h を並列に出力する出力ポート 2 3 8 とを有する。

【 0 1 4 4 】

ここで、この第 1 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A におけるデータ転送レートを考えると、1 フレームの期間 T 内に 1 ドット当たり 6 ビットのデータを伝送する必要から、

$$43\text{ Hz} \times 6\text{ bit} \times (640 \times 3 \times 480) = 238\text{ Mbps}$$

となる。そして、カラム電極駆動回路 2 0 4 として動作クロックが例えば 1 MHz の IC を用いた場合は、 $238\text{ MHz} / 1\text{ MHz} = 238$ 並列の 1 ビット伝送が必要となる。

【 0 1 4 5 】

従って、表示コントローラ 2 2 8 における出力ポート OP は、データ伝送のための出力端子を 238 個有し、乗算回路 2 3 6 から出力される補正済画像データ D_h をそれぞれ出力端子に対応させて並べ替えて、各出力端子からそれぞれブロックデータ D_b として並列に出力するようになっている。この場合、各出力端子から並列にそれぞれ 1 ビット単位に転送されるレート（転送レート）は 1 MHz となっている。

【 0 1 4 6 】

第 1 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A は、基本的には以上のように構成されるものであり、次にその作用効果について説明する。

【 0 1 4 7 】

まず、画像データ処理回路 2 2 4 に動画出力機器 2 2 0 からの動画信号 S_v と同期信号 S_s が入力される。該画像データ処理回路 2 2 4 は、入力された動画信号 S_v を同期信号 S_s に基づいてフレーム単位にデジタルの画像データ D_v に変換し、画像メモリ 2 2 2（フレームバッファ）に書き込む。

【 0 1 4 8 】

表示コントローラ 2 2 8 は、画像メモリ 2 2 2 に書き込まれた画像データ D_v

と補正データメモリ 2 2 6 からの階調補正データ D_c を読み出し、これらを乗算して補正済画像データ D_h (1 ドット単位に 6 ビットのドットデータが配列された画像データ) とする。

【 0 1 4 9 】

補正済画像データ D_h は、出力ポート OP において、それぞれ出力端子に対応させたデータ形態に並べ替えられた後、該出力ポート OP から 2 3 8 並列で 1 ビット / 1 MHz の転送レートで出力され、それぞれ対応するドライバ IC 2 1 0 B に供給される。

【 0 1 5 0 】

各ドライバ IC 2 1 0 B では、出力ポート OP から送られてくるブロックデータ D_b がシフトレジスタ 2 1 2 に供給され、該シフトレジスタ 2 1 2 に 2 4 0 個のビット列が揃った段階で、該ビット列がそれぞれ対応するデータ転送部 2 3 0 にドットデータ D_d として並列に送られるようになっている。

【 0 1 5 1 】

即ち、各データ転送部 2 3 0 は、シフトレジスタ 2 1 2 から送られてくるドットデータ D_d を一定のシフトクロック $P_c 1$ で読み込んで、各サブフィールド $SF 1 \sim SF 6$ の開始タイミング ($T/2$ 、 $T/4$ 、 \dots 、 $T/64$) に応じたタイミングでドットデータ D_d を出力するという動作を行う。

【 0 1 5 2 】

各データ転送部 2 3 0 から出力されたドットデータ D_d は、それぞれ対応するドライバ出力 2 1 0 に供給される。ドライバ出力 2 1 0 は、ドットデータ D_d に含まれるビット情報に基づいたデータ信号に変換してそれぞれ対応するドットにデータ線 7 2 を通じて出力する。

【 0 1 5 3 】

即ち、各ドットには、対応するドットデータ D_d に含まれるビット情報が、各サブフィールド $SF 1 \sim SF 6$ の開始タイミングに同期してインクリメントされながらデータ信号として供給されることになる。

【 0 1 5 4 】

これによって、ディスプレイ 1 0 の画面上には、画像データ D_v に応じたカラ

一映像が表示されることになる。

【 0 1 5 5 】

このように、第 1 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A においては、1 つ以上のアクチュエータ部 2 2 にて 1 つのドット 2 6 が構成され、1 つ以上のドット 2 6 で 1 つの画素 2 8 が構成される場合に、全アクチュエータ部 2 2 に対してオフセット電位（バイアス電位）を印加するロウ電極駆動回路 2 0 2 と、画像データ D_v に基づいてドット毎にオン信号とオフ信号からなるデータ信号を出力するカラム電極駆動回路 2 0 4 と、ロウ電極駆動回路 2 0 2 及びカラム電極駆動回路 2 0 4 を制御する信号処理回路 2 0 6 とを具備し、該信号処理回路 2 0 6 において、少なくとも時間変調方式で階調制御すべくカラム電極駆動回路 2 0 4 を制御するようにしたので、ロウ電極駆動回路 2 0 2 に供給すべき電源電圧として 1 種類のオフセット用電源電圧で済む。これにより、ロウ電極駆動回路 2 0 2 のカスタム I C 化が容易になり、駆動装置 2 0 0 A の設計、製作の自由度を大きくすることができ、低消費電力化も可能となる。

【 0 1 5 6 】

更に、カラムドライバ I C（カラム電極駆動回路 2 0 4）についても、I C 自身に例えば P W M 変調等の高機能を有するような高価なものを必要とせず、基本的にデータ入力シフトレジスタとレベルシフタを有するだけの多出力、低価格 I C を使用することができる。これらはベア・チップ、T C P 等の実装外形サイズを小型化する上でも有利であり、駆動 I C が実装される部分の省スペース化がしやすいことから、ディスプレイ 1 0 の薄型化も容易になる。これは、ディスプレイ 1 0 の製造コストの低廉化につながる。

【 0 1 5 7 】

上述の例では、各アクチュエータ部 2 2 のロウ電極 4 8 a に印加されるオフセット電位を 1 0 V にした場合を示したが、その他、図 1 9 に示すように、前記オフセット電位を 0 V にしてもよい。この場合、オフセット電位として接地電位を使用すればよいので、電源の数を 1 つ減らすことができる。

【 0 1 5 8 】

また、その他の例としては、図 2 0 に示すように、電圧印加の極性を逆にする

ようにしてもよい。例えばオフセット電位を+50Vとし、オン信号及びオフ信号の各電位を60V及び0Vとすればよい。この場合、形状保持層46の分極方向も逆になる。

【0159】

次に、第2の実施の形態に係る駆動装置200Bについて図21～図27を参照しながら説明する。

【0160】

この第2の実施の形態に係る駆動装置200Bは、信号処理回路206での時間変調方式による階調制御が一部異なり、図21に示すように、1枚の画像の表示期間を1フレームとし、該1フレームを複数に等分割した際の1つの分割期間をリニアサブフィールドとしたとき、信号処理回路206は、各ドットについて、それぞれの階調レベルに応じた表示時間を必要なリニアサブフィールドに連続的に割り当ててドットデータを作成するようになっている。

【0161】

例えば、最大階調が64階調であれば1フレームの期間に63個のリニアサブフィールドLSF1～LSF63が割り付けられ、ドットデータDdは、1つのリニアサブフィールド当たり1ビットのデータ構成となる。

【0162】

具体的には、あるドットの階調レベルが62であれば、図22Aに示すように、0ビットと1ビットがそれぞれ「1」であり、残りの連続する2ビットから63ビットにわたって「0」であるドットデータが作成され、階調レベルが8であれば、図22Bに示すように、連続する0ビットから55ビット目にわたって「1」であり、残りの連続する56ビットから63ビットにわたって「0」であるドットデータが作成されることになる。

【0163】

そして、この第2の実施の形態に係る駆動装置200Bは、図23に示すように、第1の実施の形態に係る駆動装置200A（図18参照）とほぼ同様の構成を有するが、信号処理回路206のデータ出力系の構成と、カラム電極駆動回路204における各ドライバIC210Bの構成が以下のように異なる。

【 0 1 6 4 】

即ち、信号処理回路 2 0 6 のデータ出力系、即ち、表示コントローラ 2 2 8 の後段にデータ転送部 2 3 0 が接続されている。そして、表示コントローラ 2 2 8 の乗算回路 2 3 6 は、第 1 及び第 2 の読出し回路 2 3 2 及び 2 3 4 から読み出された画像データ D_v 及び階調補正データ D_c を乗算して補正済画像データ D_h (ドット単位に最大階調に応じたビット数のドットデータが配列された画像データ) とし、出力ポート OP を介してそのまま後段のデータ転送部 2 3 0 に出力する。

【 0 1 6 5 】

ドライバ IC 2 1 0 B は、図 2 4 に示すように、例えば 2 4 0 ビット構成のシフトレジスタ 2 1 2 を有し、該シフトレジスタ 2 1 2 の各ビットに対してドライバ出力 2 1 0 が接続されて構成されている。

【 0 1 6 6 】

ここで、この第 2 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 B におけるデータ転送レートを考えると、 $1/64$ フレームの期間 ($T/64$) 内に 1 ビットのデータを伝送する必要から、

$(43 \times 64 \text{ Hz}) \times 1 \text{ bit} \times (640 \times 3 \times 480) = 2.5 \text{ Gbps}$ となる。そして、カラム電極駆動回路 2 0 4 として動作クロックが例えば 1 MHz の IC を用いた場合は、 $2.5 \text{ GHz} / 1 \text{ MHz} = 2500$ 並列の 1 ビット伝送が必要となる。

【 0 1 6 7 】

従って、前記データ転送部 2 3 0 としては、前記ドットデータ D_d を構成するビット情報を各リニアサブフィールド LSF 1 ~ LSF 64 の開始タイミングに合わせて出力する回路構成が採用され、例えば図 2 5 に示すように、1 つの第 1 データ出力回路 2 7 0 と、該第 1 データ出力回路 2 7 0 の出力端子の数に応じた第 2 データ出力回路 2 7 2 を有して構成される。

【 0 1 6 8 】

前記第 1 データ出力回路 2 7 0 は、全ドライバ IC 2 1 0 B を複数にグループ分けし、ドライバ IC 2 1 0 B 1 個当たりの出力数 (ドライバ IC 2 1 0 B が出

力するドット数)を k 、1つのグループにおけるドライバIC210Bの割当て数を m 、最大階調に応じたビット数を n としたとき、1フレームの期間 T に、各出力端子に対し、 $k \times m \times n$ で構成されるデータ群が割り当てられ、各出力端子において、前記データ群を所定のタイミング毎にドット順次に出力するように構成されている。

【0169】

前記第2データ出力回路272は、前記ドライバIC210Bの割当て数 m に応じた出力端子を有し、前記第1データ出力回路270から供給されたデータを前記複数の出力端子を通じて平行に、割り当てられたドライバIC210Bに出力するように構成されている。

【0170】

例えば、ドライバIC210B1個当たりの出力数(ドライバIC210Bが出力するドット数)を240とし、グループ毎に40個のドライバIC210Bを割り当て、第1データ出力回路270の出力端子の数を96個とした場合、第1データ出力回路270の各出力端子 $\phi 1 \sim \phi 96$ には、それぞれ40個の出力端子 $\phi 100 \sim \phi 139$ を有する第2データ出力回路272が接続されることになり、この場合、 $96 \times 40 = 3840$ 個の並列出力が可能となる。

【0171】

そして、前記第1データ出力回路270は、図26に示すように、表示コントローラ228から供給された補正済画像データ D_h を 240×40 個 $= 9600$ 個のドットデータ毎に分割し、各出力端子 $\phi 1 \sim \phi 96$ 毎に、9600個のドットデータ D_d を割り当てる。

【0172】

1つの出力端子(例えば出力端子 $\phi 1$)をみた場合、図27に示すように、9600個のドットデータ D_d の同一ビット位置にあるビット情報をドット単位に並べてなる9600ビットのビット列300をドットデータ D_d の0～63ビットについて作成し、更に、これらビット列を0～63ビットの順番に並べてなるビット列データ302を作成する。

【0173】

そして、このビット列データ 3 0 2 を $T/64$ の時間内に $240 \times 40 = 9600$ ビット（ビット列 3 0 0 の長さ）だけ第 1 データ出力回路 2 7 0 の基準クロックに同期させてビットシフトさせながら出力端子 $\phi 1$ から出力する。基準クロックを例えば 4 0 M H z としたとき、9 6 0 0 ビット構成のビット列 3 0 0 を構成する 4 0 ビット構成のビット列 3 0 0 B の転送周波数が 1 M H z となり、カラム電極駆動回路 2 0 4 の転送周波数と同じにすることができる。従って、この第 1 データ出力回路 2 7 0 として、基準クロックが 4 0 M H z 以上（例えば 4 4 . 9 M H z）の IC を使用することにより、時間的余裕をもってビット列 3 0 0 を転送することができる。

【 0 1 7 4 】

第 2 データ出力回路 2 7 2 は、4 0 ビット構成のビット列 3 0 0 B がラッチされる毎に 4 0 個の出力端子 $\phi 100 \sim \phi 139$ より平行にカラム電極駆動回路 2 0 4 の対応する 4 0 個のドライバ IC 2 1 0 B に出力する。この一連の動作が 2 4 0 回繰り返されて、各ドライバ IC 2 1 0 B のシフトレジスタ 2 1 2 に 2 4 0 ビット構成のビット列が格納される。

【 0 1 7 5 】

シフトレジスタ 2 1 2 に格納されたビット列の各ビット情報はそれぞれドットデータ D d となる。この時点で、シフトレジスタ 2 1 2 から 2 4 0 個のドットデータ D d がそれぞれ対応する 2 4 0 個のドライバ出力 2 1 0 に並列に出力される。ドライバ出力 2 1 0 は、ドットデータ D d に含まれるビット情報に基づいたデータ信号に変換してそれぞれ対応するドットにデータ線 7 2 を通じて出力する。

【 0 1 7 6 】

上述の動作がすべてのドットに対して順次繰り返されることによって、ディスプレイ 1 0 の画面上には、画像データに応じたカラー映像が表示されることになる。

【 0 1 7 7 】

このように、第 2 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 B においても、前記第 1 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A と同様に、ロウ電極駆動回路 2 0 2 のカスタム IC 化が容易になり、駆動装置 2 0 0 B の設計、製作の自由度を大きくする

ことができ、低消費電力化も可能となる。

【0178】

更に、カラムドライバICについても、IC自身に例えばPWM変調等の高機能を有するような高価なものを必要とせず、基本的にデータ入力シフトレジスタとレベルシフタを有するだけの多出力、低価格ICを使用することができる。これらはベア・チップ、TCP等の実装外形サイズを小型化する上でも有利であり、駆動ICが実装される部分の省スペース化がしやすいことから、ディスプレイ10の薄型化も容易になる。これは、ディスプレイ10の製造コストの低廉化につながる。

【0179】

次に、第3の実施の形態に係る駆動装置200Cについて図28～図33を参照しながら説明する。

【0180】

この第3の実施の形態に係る駆動装置200Cは、図28に示すように、第1の実施の形態に係る駆動装置200Aと同様の構成を有するが、ロウ電極駆動回路202が、インターレース方式の画像信号に合わせて奇数行の画素と偶数行の画素を交番的に選択するように構成されている点と、カラム電極駆動回路204を構成するドライバ出力210の数が、全ドット数の $1/2$ である点、即ち、ドライバIC210Bの数が第1の実施の形態に係る駆動装置200Aにおける数の $1/2$ である点で異なる。垂直方向に並ぶ2つのドットの駆動を1つのドライバ出力210が受け持つようになっている。

【0181】

第3の実施の形態に係る駆動装置200Cの信号処理回路206での時間変調方式による階調制御は、図29に示すように、1枚の画像の表示期間を1フレーム、該1フレームを2つに分離した期間を1フィールドとし、該1フィールドを例えば6つに分割した際の1つの分割期間をサブフィールドとしたとき、最初のサブフィールド（第1サブフィールドSF1）が最も長く、サブフィールドの経過毎に $1/2$ の割合で短くなるように設定される。

【0182】

そして、ロウ電極駆動回路 2 0 2 は、奇数行に対して共通に設けられた第 1 のドライバ 2 8 0 と、偶数行に対して共通に設けられた第 2 のドライバ 2 8 2 を有し、各ドライバ 2 8 0 及び 2 8 2 は、1 フィールド毎に選択信号と非選択信号を交番的に出力するように構成されている。奇数行を選択する場合は、第 1 及び第 2 のドライバ 2 8 0 及び 2 8 2 からそれぞれ選択信号及び非選択信号が出力され、偶数行を選択する場合は、第 1 及び第 2 のドライバ 2 8 0 及び 2 8 2 からそれぞれ非選択信号及び選択信号が出力される。

【 0 1 8 3 】

第 1 及び第 2 のドライバ 2 8 0 及び 2 8 2 での選択信号及び非選択信号の切換えは、図 3 0 に示すように、信号処理回路 2 0 6 に設けられたタイミング発生回路 2 8 4 からの検出信号 S_j の入力に基づいて行われる。このタイミング発生回路 2 8 4 は、動画出力機器 2 2 0 から供給される同期信号 S_s に基づいてフィールド期間の開始タイミングを検出する回路である。

【 0 1 8 4 】

また、カラム電極駆動回路 2 0 4 のドライバ出力 2 1 0 に対応して設けられるデータ転送部 2 3 0 としては、第 1 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A におけるデータ転送部 2 3 0 (図 1 6 参照) を使用することができる。垂直方向に並ぶ 2 ドットに対して 1 つのドライバ出力 2 1 0 が割り当てられることから、データ転送部 2 3 0 から出力されるドットデータ D_d は 2 ドットに対するデータとなる。即ち、2 ドット毎のドットデータ D_d となる。

【 0 1 8 5 】

また、この第 3 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 C では、図 3 1 に示すように、ロウ電極駆動回路 2 0 2 の第 1 及び第 2 のドライバ 2 8 0 及び 2 8 2 から出力される選択信号として 1 0 V、非選択信号として - 5 0 V を使用し、また、カラム電極駆動回路 2 0 4 の各ドライバ出力 2 1 0 を通じて出力されるオン信号として 0 V、オフ信号として 6 0 V を使用した例を示す。

【 0 1 8 6 】

従って、ロウ電極 4 8 a に選択信号が印加され、カラム電極 4 8 b にオン信号が印加されたアクチュエータ部 2 2 においては、カラム電極 4 8 b 及びロウ電極

4 8 a 間に低レベル電圧 (-10 V) が加かることになり、当該アクチュエータ部 2 2 は自然状態、つまり、発光状態となる。

【 0 1 8 7 】

ロウ電極 4 8 a に選択信号が印加され、カラム電極 4 8 b にオフ信号が印加されたアクチュエータ部 2 2 においては、カラム電極 4 8 b 及びロウ電極 4 8 a 間に高レベル電圧 (50 V) が加かることになり、当該アクチュエータ部 2 2 は一方向に屈曲変位し、消光状態となる。

【 0 1 8 8 】

ロウ電極 4 8 a に非選択信号が印加されたアクチュエータ部 2 2 においては、カラム電極 4 8 b に印加されるオン信号又はオフ信号に拘わらず、カラム電極 4 8 b 及びロウ電極 4 8 a 間に高レベル電圧 (50 V 又は 110 V) が加かることになり、当該アクチュエータ部 2 2 は一方向に屈曲変位し、消光状態となる。

【 0 1 8 9 】

第 3 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 C は、基本的には以上のように構成されるものであり、次にその作用効果について説明する。

【 0 1 9 0 】

まず、図 3 0 に示すように、画像データ処理回路 2 2 4 に動画出力機器 2 2 0 からの例えばインターレース方式の動画信号 S_v (例えばアナログ動画信号) と同期信号 S_s が入力され、タイミング発生回路 2 8 4 には、動画出力機器 2 2 0 からの同期信号 S_s が入力される。

【 0 1 9 1 】

前記画像データ処理回路 2 2 4 は、入力された動画信号 S_v を同期信号 S_s に基づいてフィールド単位にデジタルの画像データ D_v に変換し、画像メモリ 2 2 2 (フィールドバッファ) に書き込む。タイミング発生回路 2 8 4 は、同期信号 S_s から 1 フィールド期間 T_f の開始タイミングを検出して検出信号 S_j としてロウ電極駆動回路 2 0 2 に出力する。

【 0 1 9 2 】

表示コントローラ 2 2 8 は、画像メモリ 2 2 2 からの画像データ D_v と補正データメモリ 2 2 6 からの階調補正データ D_c を読み出し、これらを乗算して補正

済画像データDh（2ドット単位に6ビットのドットデータが配列された画像データ）とする。

【0193】

補正済画像データDhは、出力ポートOPにおいて、それぞれ出力端子に対応させたデータ形態に並べ替えられた後、該出力ポートOPから238並列で1ビット/1MHzの転送レートで出力され、それぞれ対応するドライバIC210Bに供給される。

【0194】

そして、各ドライバIC210Bにおけるシフトレジスタ212において240個のビット列が揃った段階で、該ビット列がそれぞれ対応するデータ転送部230に並列に送られる。

【0195】

2ドット単位に設けられたデータ転送部230は、表示コントローラ228から送られてくるドットデータDdを一定クロック（ $Tf/6$ ）で読み込んで、サブフィールドSF1～SF6の開始タイミングに応じたタイミングでドットデータDdを出力するという動作を行う。2ドット毎に出力されたドットデータDdはそれぞれ対応するドライバ出力210に供給される。

【0196】

一方、ロウ電極駆動回路202においては、タイミング発生回路284からの検出信号Sjの入力に基づいて1フィールド毎に奇数行及び偶数行を交番的に選択する。

【0197】

そして、カラム電極駆動回路204は、ドットデータDdに含まれるビット情報に基づいたデータ信号に変換して、垂直方向に並ぶ2ドット単位にデータ線72を通じて出力する。

【0198】

即ち、垂直方向に並ぶ2ドットには、対応するドットデータDdに含まれるビット情報が、サブフィールドSF1～SF6の開始タイミングに同期してインクリメントされながらデータ信号として供給されることになるが、垂直方向に並ぶ

2ドットのうち、ロウ電極駆動回路202によって選択された行のドットに対して実質的にデータ信号が供給されることになる。次のフィールド期間では、前回非選択とされた行のドットに対して実質的にデータ信号が供給されることになる。

【0199】

上述の動作が順次繰り返されることで、ディスプレイ10の画面上には、画像データDvに応じたカラー映像が表示されることになる。

【0200】

このように、第3の実施の形態に係る駆動装置200Cにおいては、1つ以上のアクチュエータ部22にて1つのドット26が構成され、1つ以上のドット26で1つの画素28が構成される場合に、奇数行の画素と偶数行の画素を交差的に選択するロウ電極駆動回路202と、選択行の画素に対し、前記画像信号に基づいてドット毎に発光信号と消光信号からなるデータ信号を出力するカラム電極駆動回路204と、ロウ電極駆動回路202及びカラム電極駆動回路204を制御する信号処理回路206とを具備し、前記信号処理回路206において、少なくとも時間変調方式で階調制御すべく前記ロウ電極駆動回路202及びカラム電極駆動回路204を制御するようにしたので、ロウ電極駆動回路202に供給すべき電源電圧として2種類の電源電圧で済む。これにより、ロウ電極駆動回路202のカスタムIC化が容易になり、駆動装置200Cの設計、製作の自由度を大きくすることができ、低消費電力化も可能となる。

【0201】

更に、カラムドライバICについても、IC自身に例えばPWM変調等の高機能を有するような高価なものを必要とせず、基本的にデータ入力シフトレジスタとレベルシフタを有するだけの多出力、低価格ICを使用することができる。これらはベア・チップ、TCP等の実装外形サイズを小型化する上でも有利であり、駆動ICが実装される部分の省スペース化がしやすいことから、ディスプレイ10の薄型化も容易になる。これは、ディスプレイ10の製造コストの低廉化につながる。

【0202】

上述の例では、ロウ電極駆動回路 2 0 2 の第 1 及び第 2 のドライバ 2 8 0 及び 2 8 2 から出力される選択信号として 1 0 V、非選択信号として - 5 0 V を使用した場合を示したが、その他、図 3 2 に示すように、選択信号を 0 V とし、非選択信号を - 6 0 V としてもよい。この場合、選択信号の電位として接地電位を使用すればよいので、電源の数を 1 つ減らすことができる。

【 0 2 0 3 】

また、その他の例としては、図 3 3 に示すように、電圧印加の極性を逆にするようにしてもよい。例えば選択信号として 5 0 V、非選択信号として 1 1 0 V を使用し、オン信号及びオフ信号の各電位を 6 0 V 及び 0 V とすればよい。この場合、形状保持層 4 6 の分極方向も逆になる。

【 0 2 0 4 】

次に、第 4 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 D について図 3 4 及び図 3 5 を参照しながら説明する。

【 0 2 0 5 】

この第 4 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 D は、信号処理回路 2 0 6 での時間変調方式による階調制御が一部異なり、図 3 4 に示すように、1 枚の画像の表示期間を 1 フレーム、該 1 フレームを 2 つに分離した期間を 1 フィールドとし、該 1 フィールドを複数に等分割した際の 1 つの分割期間をリニアサブフィールドとしたとき、信号処理回路 2 0 6 は、各 2 ドットについて、それぞれの階調レベルに応じた表示時間を必要なリニアサブフィールドに連続的に割り当ててドットデータを作成するようになっている。

【 0 2 0 6 】

この第 4 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 D における信号処理回路は、図 3 5 に示すように、第 2 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 B の信号処理回路 2 0 6 (図 2 3 参照) とほぼ同じ構成を有するが、動画出力機器 2 2 0 から供給される同期信号 S_s に基づいてフィールド期間の開始タイミングを検出するタイミング発生回路 2 8 4 を有する点で異なる。

【 0 2 0 7 】

そして、表示コントローラ 2 2 8 の後段に接続されるデータ転送部としては、

第 2 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 B におけるデータ転送部 2 3 0 を使用することができる。

【 0 2 0 8 】

この第 4 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 D においても、前記第 2 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 B と同様に、ロウ電極駆動回路 2 0 2 のカスタム I C 化が容易になり、駆動装置 2 0 0 D の設計、製作の自由度を大きくすることができ、低消費電力化も可能となる。

【 0 2 0 9 】

更に、カラムドライバ I C についても、I C 自身に例えば P W M 変調等の高機能を有するような高価なものを必要とせず、基本的にデータ入力シフトレジスタとレベルシフタを有するだけの多出力、低価格 I C を使用することができる。これらはベア・チップ、T C P 等の実装外形サイズを小型化する上でも有利であり、駆動 I C が実装される部分の省スペース化がしやすいことから、ディスプレイ 1 0 の薄型化も容易になる。これは、ディスプレイ 1 0 の製造コストの低廉化につながる。

【 0 2 1 0 】

上述の第 3 及び第 4 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 C、2 0 0 D においては、ロウ電極駆動回路 2 0 2 において奇数行の画素と偶数行の画素を交番的に選択するようにしたが、その他、ロウ電極駆動回路 2 0 2 において 3 行以上の画素を順番に選択するようにしてもよい。

【 0 2 1 1 】

次に、第 5 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 E について図 3 6 ～図 3 9 を参照しながら説明する。

【 0 2 1 2 】

この第 5 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 E が適用される表示素子における画素の配列構成は、例えば図 3 6 に示すように、水平方向に並ぶ 2 つのアクチュエータ部 2 2 にて 1 つのドット 2 6 が構成され、垂直方向に並ぶ 3 つのドット 2 6（赤色ドット 2 6 R、緑色ドット 2 6 G 及び青色ドット 2 6 B）で 1 つの画素 2 8 が構成されている。

【 0 2 1 3 】

そして、第 5 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 E の信号処理回路 2 0 6 での時間変調方式による階調制御は、図 3 7 に示すように、1 枚の画像の表示期間を 1 フレーム、該 1 フレームを 3 つに分離した期間を 1 フィールド（第 1 フィールド、第 2 フィールド及び第 3 フィールド）とし、該 1 フィールドを例えば 6 つに分割した際の 1 つの分割期間をサブフィールドとしたとき、最初のサブフィールド（第 1 サブフィールド S F 1）が最も長く、サブフィールドの経過毎に $1/2$ の割合で短くなるように設定される。

【 0 2 1 4 】

図 3 8 に示すように、ロウ電極駆動回路 2 0 2 は、 $3n-2$ 行に対して共通に設けられた第 1 のドライバ 5 0 0 と、 $3n-1$ 行に対して共通に設けられた第 2 のドライバ 5 0 2 と、 $3n$ 行に対して共通に設けられた第 3 のドライバ 5 0 4 とを有し、各ドライバ 5 0 0、5 0 2 及び 5 0 4 は、1 フィールド毎に選択信号と非選択信号を順番に出力するように構成されている。

【 0 2 1 5 】

$3n-2$ 行を選択する場合は、第 1、第 2 及び第 3 のドライバ 5 0 0、5 0 2 及び 5 0 4 からそれぞれ選択信号、非選択信号及び非選択信号が出力され、 $3n-1$ 行を選択する場合は、第 1、第 2 及び第 3 のドライバ 5 0 0、5 0 2 及び 5 0 4 からそれぞれ非選択信号、選択信号及び非選択信号が出力され、 $3n$ 行を選択する場合は、第 1、第 2 及び第 3 のドライバ 5 0 0、5 0 2 及び 5 0 4 からそれぞれ非選択信号、非選択信号及び選択信号が出力される。

【 0 2 1 6 】

第 1、第 2 及び第 3 のドライバ 5 0 0、5 0 2 及び 5 0 4 での選択信号及び非選択信号の切換えは、図 3 9 に示すように、信号処理回路 2 0 6 に設けられたタイミング発生回路 5 0 6 からの検出信号 S_k の入力に基づいて行われる。即ち、ロウ電極駆動回路 2 0 2 は、タイミング発生回路 5 0 6 からの同期信号 S_s に合わせて、 $3n-2$ 行のドットと $3n-1$ 行のドットと $3n$ 行のドット（ $n=1, 2, \dots$ ）をそれぞれ順番に選択する。

【 0 2 1 7 】

このタイミング発生回路 5 0 6 は、動画出力機器 2 2 0 から供給される同期信号 S_s に基づいて 1 フレーム期間を 3 分割したタイミングの検出信号 S_k を生成して出力する。

【 0 2 1 8 】

信号処理回路 2 0 6 の画像データ処理回路 2 2 4 は、動画出力機器 2 2 0 からの例えばプログレッシブ方式の動画信号 S_v (例えばアナログ動画信号) とタイミング発生回路 5 0 6 からの検出信号 S_k が入力されて、例えば 3 原色 (赤、緑及び青) 単位にデジタルの画像データ D_v に変換し、それぞれ赤用画像メモリ 2 2 2 R、緑用画像メモリ 2 2 2 G 及び青用画像メモリ 2 2 2 B に書き込むように構成されている。

【 0 2 1 9 】

第 1 の読出し回路 2 3 2 は、タイミング発生回路 5 0 6 からの検出信号 S_k の入力に基づいて 3 種類の画像メモリ 2 2 2 R、2 2 2 G 及び 2 2 2 B から順次画像データ D_v を読み出すように構成されている。

【 0 2 2 0 】

光源 1 6 は、タイミング発生回路 5 0 6 からの検出信号 S_k の入力に基づいて 3 種類の光 (例えば赤色光、緑色光及び青色光) を順次切り換えて出射するように構成されている。

【 0 2 2 1 】

また、カラム電極駆動回路 2 0 4 は、ドライバ出力 2 1 0 の数が、全ドット数の $1/3$ であって、ドライバ IC 2 1 0 B の数が第 1 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A における数の $1/3$ となっており、垂直方向に並ぶ 3 つのドットの駆動を 1 つのドライバ出力 2 1 0 が受け持つようになっている。

【 0 2 2 2 】

カラム電極駆動回路 2 0 4 のドライバ出力 2 1 0 に対応して設けられるデータ転送部としては、第 1 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A におけるデータ転送部 2 3 0 (図 1 6 参照) を使用することができる。垂直方向に並ぶ 3 ドットに対して 1 つのドライバ出力 2 1 0 が割り当てられることから、データ転送部 2 3 0 から出力されるドットデータ D_d は 3 ドットに対するデータとなる。即ち、3 ド

ット毎のドットデータD dとなる。

【 0 2 2 3 】

また、この第5の実施の形態に係る駆動装置2 0 0 Eでは、例えば図3 1に示すように、ロウ電極駆動回路2 0 2の第1、第2及び第3のドライバ5 0 0、5 0 2及び5 0 4から出力される選択信号として1 0 V、非選択信号として- 5 0 Vを使用し、また、カラム電極駆動回路2 0 4の各ドライバ出力2 1 0から出力されるオン信号として0 V、オフ信号として6 0 Vを使用することができる。

【 0 2 2 4 】

第5の実施の形態に係る駆動装置2 0 0 Eは、基本的には以上のように構成されるものであり、次にその作用効果について説明する。

【 0 2 2 5 】

まず、図3 9に示すように、画像データ処理回路2 2 4に動画出力機器2 2 0からの例えばプログレッシブ方式の動画信号S v（例えばアナログ動画信号）と同期信号S sが入力され、タイミング発生回路5 0 6には、動画出力機器2 2 0からの同期信号S sが入力される。タイミング発生回路5 0 6は、入力される同期信号S sに基づいて1フレーム期間を3分割したタイミングの検出信号S kを生成して出力する。

【 0 2 2 6 】

前記画像データ処理回路2 2 4は、入力された動画信号S vをタイミング発生回路5 0 6からの検出信号S kに基づいて、3原色（赤、緑及び青）単位にデジタルの画像データD vに変換し、それぞれ赤用画像メモリ2 2 2 R、緑用画像メモリ2 2 2 G及び青用画像メモリ2 2 2 Bに書き込む。

【 0 2 2 7 】

表示コントローラ2 2 8は、各画像メモリ2 2 2 R、2 2 2 G及び2 2 2 Bからの画像データD vと補正データメモリ2 2 6からの階調補正データD cを読み出し、これらを乗算して補正済画像データD h（3ドット単位に6ビットのドットデータが配列された画像データ）とする。

【 0 2 2 8 】

補正済画像データD hは、出力ポートO Pにおいて、それぞれ出力端子に対応

させたデータ形態に並べ替えられた後、該出力ポートOPから238並列で1ビット/1MHzの転送レートで出力され、それぞれ対応するドライバICに供給される。

【0229】

そして、各ドライバIC210Bにおけるシフトレジスタ212において240個のビット列が揃った段階で、該ビット列がそれぞれ対応するデータ転送部230に並列に送られる。

【0230】

3ドット単位に設けられたデータ転送部230は、シフトレジスタ212から送られてくるドットデータDdを一定クロック($Tf/6$)で読み込んで、サブフィールドSF1～SF6の開始タイミングに応じたタイミングでドットデータDdを出力するという動作を行う。3ドット毎に出力されたドットデータDdはそれぞれ対応するドライバ出力210に供給される。

【0231】

一方、ロウ電極駆動回路202においては、タイミング発生回路506からの検出信号Skの入力に基づいて1フィールド毎に $3n-2$ 行、 $3n-1$ 行及び $3n$ 行を順番に選択する。このとき、光源16からはタイミング発生回路506からの検出信号Skの入力に基づいて1フィールド毎に赤色光、緑色光及び青色光が順番に出射される。

【0232】

そして、カラム電極駆動回路204は、ドットデータDdに含まれるビット情報に基づいたデータ信号に変換して、垂直方向に並ぶ3ドット単位にデータ線72を通じて出力する。

【0233】

即ち、垂直方向に並ぶ3ドットには、対応するドットデータDdに含まれるビット情報が、サブフィールドSF1～SF6の開始タイミングに同期してインクリメントされながらデータ信号として供給されることになるが、垂直方向に並ぶ3ドットのうち、第1フィールドの期間（例えば赤色光が出射されている期間）においては、ロウ電極駆動回路202によって選択された $3n-2$ 行（赤色に関

する行) のドットに対して実質的にデータ信号が供給されることになる。次の第 2 フィールドの期間 (例えば緑色光が出射されている期間) では、前回非選択とされた $3n-1$ 行 (緑色に関する行) のドットに対して実質的にデータ信号が供給され、次の第 3 フィールドの期間 (例えば青色光が出射されている期間) では、前回非選択とされた $3n$ 行 (青色に関する行) のドットに対して実質的にデータ信号が供給されることになる。

【 0 2 3 4 】

上述の動作が順次繰り返されることで、ディスプレイ 10 の画面上には、画像データ D_v に応じたカラー映像が表示されることになる。

【 0 2 3 5 】

このように、第 5 の実施の形態に係る駆動装置 200E においては、1 つ以上のアクチュエータ部 22 にて 1 つのドット 26 が構成され、1 つ以上のドット 26 で 1 つの画素 28 が構成される場合に、 $3n-2$ 行の画素、 $3n-1$ 行の画素及び $3n$ 行の画素 ($n=1, 2, \dots$) を順番に選択するロウ電極駆動回路 202 と、選択行の画素に対し、前記画像信号に基づいてドット毎に発光信号と消光信号からなるデータ信号を出力するカラム電極駆動回路 204 と、ロウ電極駆動回路 202 及びカラム電極駆動回路 204 を制御する信号処理回路 206 とを具備し、前記信号処理回路 206 において、少なくとも時間変調方式で階調制御すべく前記ロウ電極駆動回路 202 及びカラム電極駆動回路 204 を制御するようにしたので、ロウ電極駆動回路 202 に供給すべき電源電圧として 2 種類の電源電圧で済む。これにより、ロウ電極駆動回路 202 のカスタム IC 化が容易になり、駆動装置 200E の設計、製作の自由度を大きくすることができ、低消費電力化も可能となる。

【 0 2 3 6 】

更に、カラムドライバ IC (カラム電極駆動回路 204) についても、IC 自身に例えば PWM 変調等の高機能を有するような高価なものを必要とせず、基本的にデータ入力シフトレジスタとレベルシフタを有するだけの多出力、低価格 IC を使用することができる。これらはベア・チップ、TCP 等の実装外形サイズを小型化する上でも有利であり、駆動 IC が実装される部分の省スペース化がし

やすいことから、ディスプレイ 10 の薄型化も容易になる。これは、ディスプレイ 10 の製造コストの低廉化につながる。

【 0 2 3 7 】

特に、この第 5 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 E においては、光源 1 6 から 3 原色の光を出射するようにしているため、白色光源を使用した場合と比して、ブランク輝度（画素発光部以外の光導波板の欠陥等による発光輝度）が $1/3$ となり、コントラストの向上を図ることができる。

【 0 2 3 8 】

また、光源 1 6 から例えば赤色光が出射されている場合に、赤色に関するドットを発光させるようにしているため、色純度が向上し、画質の改善を有効に図ることができる。

【 0 2 3 9 】

次に、第 6 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 F について図 4 0 及び図 4 1 を参照しながら説明する。

【 0 2 4 0 】

この第 6 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 F は、信号処理回路 2 0 6 での時間変調方式による階調制御が一部異なり、図 4 0 に示すように、1 枚の画像の表示期間を 1 フレーム、該 1 フレームを 3 つに分離した期間を 1 フィールドとし、該 1 フィールドを複数に等分割した際の 1 つの分割期間をリニアサブフィールドとしたとき、信号処理回路 2 0 6 は、各 3 ドットについて、それぞれの階調レベルに応じた表示時間を必要なリニアサブフィールドに連続的に割り当ててドットデータを作成するようになっている。

【 0 2 4 1 】

この第 6 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 F における信号処理回路は、図 4 1 に示すように、第 4 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 D の信号処理回路 2 0 6（図 3 5 参照）とほぼ同じ構成を有するが、動画出力機器 2 2 0 から供給される同期信号 S_s に基づいてフィールド期間の開始タイミングに応じた検出信号 S_k を出力するタイミング発生回路 5 0 6 を有する点で異なる。

【 0 2 4 2 】

そして、表示コントローラ 2 2 8 の後段に接続されるデータ転送部としては、第 2 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 B におけるデータ転送部 2 3 0 を使用することができる。

【 0 2 4 3 】

この第 6 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 F においても、前記第 2 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 B と同様に、ロウ電極駆動回路 2 0 2 のカスタム I C 化が容易になり、駆動装置 2 0 0 F の設計、製作の自由度を大きくすることができ、低消費電力化も可能となる。

【 0 2 4 4 】

更に、カラムドライバ I C （カラム電極駆動回路 2 0 4 ）についても、I C 自身に例えば P W M 変調等の高機能を有するような高価なものを必要とせず、基本的にデータ入力シフトレジスタとレベルシフタを有するだけの多出力、低価格 I C を使用することができる。これらはベア・チップ、T C P 等の実装外形サイズを小型化する上でも有利であり、駆動 I C が実装される部分の省スペース化がしやすいことから、ディスプレイ 1 0 の薄型化も容易になる。

【 0 2 4 5 】

第 1 ～第 6 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A ～2 0 0 F が適用されるディスプレイ 1 0 あるいは表示素子 1 4 においては、例えば図 2 に示すように、アクチュエータ部 2 2 の自然状態において発光とし、アクチュエータ部 2 2 のロウ電極 4 8 a とカラム電極 4 8 b 間に高レベル電圧を印加したときにアクチュエータ部 2 2 を空所 3 4 側に凸となるように屈曲変位させて消光させるようにしたが、その他、光導波板 2 0 の背面に画素構成体 3 0 を接触・離隔することにより、アクチュエータ部 2 2 をオン動作／オフ動作させる際に、形状保持層 4 6 に電圧を印加して発生する歪みに加えて、光導波板 2 0 の背面と画素構成体 3 0 の接触面（端面）との間に静電気を発生させ、この静電気による引力、斥力をアクチュエータ部 2 2 のオン動作／オフ動作に利用するようにしてもよい。

【 0 2 4 6 】

結果として、アクチュエータ部 2 2 の駆動中に、誘電分極を発生させて静電気による引力を利用してアクチュエータ部 2 2 のオン特性（画素構成体 3 0 の接触

性や接触方向への応答性等)の向上を図る構成や、静電気による引力のみならず、斥力も利用することにより、アクチュエータ部 2 2 のオン特性以外にオフ特性(画素構成体 3 0 の離隔性や離隔方向への応答性等)の向上をも図ることができる。

【 0 2 4 7 】

例えば、アクチュエータ部 2 2 のオン特性のみの向上を図る場合は、単に画素構成体 3 0 の接触面(端面)及び光導波板 2 0 自体又は光導波板 2 0 の背面にコーティング材を配して、これらを誘電分極させればよい。

【 0 2 4 8 】

更に、例えばアクチュエータ部 2 2 のオン特性とオフ特性の両方を向上させる場合は、誘電分極された画素構成体 3 0 の接触面に対して、静電気による引力、斥力のいずれも発生するように、光導波板 2 0 の背面に透明電極や金属薄膜を配してその電気極性を切り換えればよい。

【 0 2 4 9 】

具体的に、前記構成について図 4 2 A ~ 図 4 3 B を参照しながら説明する。アクチュエータ部 2 2 の自然状態において発光とし、例えば図 4 に示すように、形状保持層 4 6 の上面にロウ電極 4 8 a、下面にカラム電極 4 8 b が形成された図 4 2 A 及び図 4 2 B に示す表示素子 1 4 において、光導波板 2 0 の背面のうち、アクチュエータ部 2 2 に対応した位置にそれぞれ透明電極 2 9 0 を形成する。

【 0 2 5 0 】

そして、アクチュエータ部 2 2 をオン動作させて発光させる場合は、図 4 2 A に示すように、当該アクチュエータ部 2 2 に対応する透明電極 2 9 0 とロウ電極 4 8 a との間に電圧 ($V_c > V_a$) を印加し、ロウ電極 4 8 a とカラム電極 4 8 b との間の電圧をほぼゼロとしておく ($V_a \approx V_b$)。

【 0 2 5 1 】

これにより、透明電極 2 9 0 とロウ電極 4 8 a との間に働く静電引力で画素構成体 3 0 は光導波板 2 0 側に押し付けられる。この押圧力により、輝度の向上、応答速度の向上が図られる。

【 0 2 5 2 】

一方、アクチュエータ部 2 2 をオフ動作させて消光させる場合は、図 4 2 B に示すように、当該アクチュエータ部 2 2 に対応する透明電極 2 9 0 とロウ電極 4 8 a との間の電圧をほぼゼロにしておき ($V_c \cong V_a$)、ロウ電極 4 8 a とカラム電極 4 8 b との間に電圧 ($V_a < V_b$) を印加する。

【 0 2 5 3 】

これにより、アクチュエータ部 2 2 は空所 3 4 側に凸となるように屈曲変位し、画素構成体 3 0 は光導波板 2 0 から離隔することになる。

【 0 2 5 4 】

ところで、前記透明電極 2 9 0 を、光導波板 2 0 の背面や、画素構成体 3 0 の端面のいずれに形成してもよいが、画素構成体 3 0 の端面に形成する方が好ましい。これは、アクチュエータ部 2 2 上のロウ電極 4 8 a との距離が小さくなり、より大きな静電力を発生させることができるからである。

【 0 2 5 5 】

また、光導波板 2 0 の背面に形成された透明電極 2 9 0 は、画素構成体 3 0 の離隔性を向上させる効果がある。一般に、画素構成体 3 0 の接触、離隔によって画素構成体 3 0 や光導波板 2 0 に生ずる局所的な表面電荷を生ずるが、これは、画素構成体 3 0 が光導波板 2 0 に接触するのを助ける。しかし、この場合、画素構成体 3 0 が光導波板 2 0 に貼り付いてしまうという不都合が生じやすくなる。

【 0 2 5 6 】

そこで、光導波板 2 0 の背面に透明電極 2 9 0 を形成することで、局所的な表面電荷の発生を緩和し、前記不都合（貼り付き）が低減され、画素構成体 3 0 の離隔性が向上する。

【 0 2 5 7 】

前記透明電極 2 9 0 を形成して静電気を利用する構成は、図 4 3 A 及び図 4 3 B に示すような表示素子 1 4、即ち、形状保持層 4 6 の上面に一对の電極（ロウ電極 4 8 a とカラム電極 4 8 b）を形成した表示素子 1 4 にも適用することができる。

【 0 2 5 8 】

つまり、光導波板 2 0 の背面に透明電極 2 9 0 を形成し、この透明電極 2 9 0

とアクチュエータ部 2 2 の上面に設けられた一对の電極 4 8 a 及び 4 8 b との間に電圧 ($V_c > V_a$ 、 $V_c > V_b$) を印加すると、両者の間に静電気が発生する。

【0 2 5 9】

ここで、アクチュエータ部 2 2 の自然状態において消光の場合を考えたとき、当該アクチュエータ部 2 2 をオン動作させて発光させる場合、一对の電極 4 8 a 及び 4 8 b 間の電圧 ($V_a < V_b < V_c$) によってアクチュエータ部 2 2 が光導波板 2 0 に向かって屈曲変位すると共に、前記静電気の引力によって、画素構成体 3 0 が光導波板 2 0 側に急速に接近し、発光状態となる。反対に、透明電極 2 9 0 と一对の電極 4 8 a 及び 4 8 b との間に電圧を印加しない状態 ($V_a \doteq V_b \doteq V_c$) では、アクチュエータ部 2 2 がオフ動作し、アクチュエータ部 2 2 の剛性によって光導波板 2 0 から離隔し、消光状態となる。

【0 2 6 0】

このような静電気を利用した表示素子 1 4 を多数配列させて構成されたディスプレイ 1 0 に対しても、第 1 ～ 第 6 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A ～ 2 0 0 F を適用させることができる。

【0 2 6 1】

上述の第 1 ～ 第 6 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A ～ 2 0 0 F が適用されるディスプレイ 1 0 においては、アクチュエータ部 2 2 の構成、特に、形状保持層 4 6 を 1 層構造としたが、その他、図 4 4 に示すように、形状保持層 4 6 を多層構造とし、各層に一对の電極 4 8 a 及び 4 8 b を互い違いに形成するようにしてもよい。図 4 4 の例では、1 層目の形状保持層 4 6 a の下面と 2 層目の形状保持層 4 6 b の上面にカラム電極 4 8 b を形成し、1 層目と 2 層目の間にロウ電極 4 8 a を形成した例を示す。このように、形状保持層 4 6 を多層にして一对の電極 4 8 a 及び 4 8 b を互い違いに形成することにより、アクチュエータ部 2 2 のパワー（変位力）を向上させることができ、画素構成体 3 0（図 2 参照）の離隔性を向上させることができる。

【0 2 6 2】

ところで、上述の第 1 ～ 第 6 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A ～ 2 0 0 F

においては、補正データメモリ 2 2 6 に格納する補正のための情報として、図 4 5 に示すように、少なくともドット毎の輝度ばらつきを補正するための輝度補正データが展開された輝度補正テーブル 6 0 0 を用いるようにしてもよい。この場合、補正データメモリ 2 2 6 に展開された輝度補正テーブル 6 0 0 と第 2 の読出し回路 2 3 4 が輝度補正手段 6 0 2 として機能することになる。

【 0 2 6 3 】

ここで、輝度補正機能について図 4 6 及び図 4 7 を参照しながら説明する。まず、輝度補正テーブル 6 0 0 の作成を行うが、その前提としてディスプレイ 1 0 の各ドットの輝度ばらつきを測定する。

【 0 2 6 4 】

具体的には、ディスプレイ 1 0 の全ドットに対して例えばグレースケールの間レベル（フルスケールとして 2 5 6 の階調レベルとしたとき、例えば 1 2 8 の階調レベル）の信号を与えて表示させ、この状態で例えば C C D カメラで全ドットの各輝度を測定して、このディスプレイ 1 0 の実測輝度分布を求める。

【 0 2 6 5 】

その後、測定した各ドットの輝度実測値に基づいて、前記実測輝度分布の平滑化処理を行い、理論輝度分布を求める。平滑化処理としては、例えば平均化処理、最小自乗法、高次曲線近似等が挙げられる。

【 0 2 6 6 】

なお、図 4 6 及び図 4 7 に、例えば 1 行目の各ドットの輝度分布を示す。これらの図において、×で示すプロットが実測輝度分布であり、●で示すプロットが理論輝度分布を示す。

【 0 2 6 7 】

図 4 6 に示すように、実測輝度分布における各ドットの輝度実測値のばらつきが小さく、平滑化処理によって滑らかな理論輝度分布（曲線 B 参照）となる場合は、すべてのドットについて輝度補正を行う。

【 0 2 6 8 】

輝度補正の具体的手法について説明すると、図 4 6 のドット # 1、# 3、# 4、# 6 等 に示すように、輝度実測値が輝度理論値よりも大きい場合は、補正係数

として 1 未満の値を用い、

$$\text{輝度実測値} \times \text{補正係数} = \text{輝度理論値}$$

となる補正係数を当該ドットの輝度補正データとして輝度補正テーブル 6 0 0 に登録する。

【 0 2 6 9 】

一方、図 4 6 のドット # 2、# 5、# 7 等を示すように、輝度実測値が輝度理論値よりも小さい場合は、補正係数として 1 を用い、該補正係数を当該ドットの輝度補正データとして輝度補正テーブル 6 0 0 に登録する。この結果、×をプロットした実測輝度分布よりも均一化された輝度分布（曲線 A 参照）が得られる。

【 0 2 7 0 】

完成したディスプレイ 1 0 によっては、図 4 7 に示すように、局部的に輝度実測値が低い場合がある。図 4 7 では、ドット # 3 と # 7 が極端に低くなっており、そのまま平滑化処理しても、曲線 C に示すように、理論輝度分布が滑らかにならないだけでなく、平均輝度を不要に低下させてしまう場合がある。

【 0 2 7 1 】

このような場合は、輝度実測値が極端に低いドットを無視して平滑化処理を行うことにより、曲線 D に示すように、滑らかな曲線を有する理論輝度分布を求める。輝度補正の具体的手法は上述と同様である。

【 0 2 7 2 】

このように、前記輝度補正手段 6 0 2 を用いることにより、製造上の各ドットの輝度ばらつきが吸収され、画質の向上を図ることができる。

【 0 2 7 3 】

また、上述の第 1 ～第 6 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A ～ 2 0 0 F においては、補正データメモリ 2 2 6 に格納する補正のための情報として、図 4 8 に示すように、各ドットの階調レベルに対する表示特性を線形的にするための線形補正データが展開された線形補正テーブル 6 1 0 を用いるようにしてもよい。この場合、補正データメモリ 2 2 6 に展開された線形補正テーブル 6 1 0 と第 2 の読出し回路 2 3 4 が線形補正手段 6 1 2 として機能することになる。

【 0 2 7 4 】

ここで、線形補正機能について図 4 9 A～図 4 9 Cを参照しながら説明する。
まず、線形補正テーブル 6 1 0 の作成を行うが、上述の輝度補正の場合と同様に、その前提としてディスプレイ 1 0 の各ドットの輝度を測定する。

【 0 2 7 5 】

具体的には、ディスプレイ 1 0 の全ドットに対して例えばグレースケールを段階的に増加させた信号を与えて表示させ、この状態で例えば CCD カメラを用いて、全ドットについてグレースケールの階調レベルの変化に対する輝度の変化特性（発光輝度特性）を測定する。各ドットに対するプロット数は、補正データメモリ 2 2 6 の容量や演算速度に応じて決定される。図 4 9 A に、ある 1 つのドットについての発光輝度特性を示す。

【 0 2 7 6 】

その後、測定した各ドットの発光輝度特性に基づいて、各ドットについて、それぞれ発光輝度特性を線形化するための重み係数を求める。図 4 9 B に、ある 1 つのドットの発光輝度特性に対応する重み係数の変化特性を示す。

【 0 2 7 7 】

各ドットについての重み係数は上述の発光輝度特性を求める際にプロットした分だけ求められ、これらプロット数に応じた数分の重み係数の配列が当該ドットに関する線形化のためのルックアップテーブルとして定義される。そして、このようなルックアップテーブルが各ドットについて求められ、線形補正テーブル 6 1 0 として補正データメモリ 2 2 6 に登録される。なお、プロット間の重み係数は表示段階において例えば一次近似（折れ線近似）等で求めるようにしてもよい。

【 0 2 7 8 】

そして、実際の表示段階においては、第 1 の読出し回路 2 3 2 を通じてあるドットの入力階調レベルが読み出され、第 2 の読出し回路 2 3 4 を通じて、当該ドットに関するルックアップテーブルから読み出された前記入力階調レベルに対応する重み係数あるいは一次近似で求められた重み係数が読み出され、後段の乗算回路 2 3 6 において、入力階調データ値×重み係数が計算され、線形化階調データとして出力されることになる（図 4 9 C 参照）。

【 0 2 7 9 】

このように、前記線形補正手段 6 1 2 を用いることにより、各ドットにおいて、階調レベルの変化に応じて表示特性が線形的に変化することになるため、正確な画像表示が可能になるだけでなく、コントラストの向上を図ることができ、表示画像に鮮鋭感を持たせることができる。

【 0 2 8 0 】

ところで、ディスプレイ 1 0 を通じてテレビ信号の映像を表示する場合は、以下のような線形補正処理が行われる。即ち、例えば現行のカラーテレビ方式では、受像機のコスト低減を図るために送像（送出）側でガンマ補正を行うようにしている。このガンマ補正はあくまでもブラウン管を対象としたものであるため、図 5 0 A に示すような発光輝度特性となる。そのため、ガンマ補正がかけられたテレビ信号の映像をディスプレイ 1 0 を通じてそのまま表示すると、画像の高彩度部分の解像度が低下し、鮮鋭感が失われるという問題が生じる。

【 0 2 8 1 】

そこで、本実施の形態では、図 5 0 B に示すように、ガンマ補正を打ち消すような重み係数の配列を各ドットに関する線形化のためのルックアップテーブルとして定義するようにしてもよい。

【 0 2 8 2 】

これにより、図 5 0 C に示すように、送出系（送像系）における階調レベルに対する表示特性（ガンマ補正がかけられた表示特性）を線形的に補正することができるため、ガンマ補正されたテレビ信号を表示する場合であっても画像の高彩度部分の解像度が低下するということがなくなり、表示画像に鮮鋭感を持たせることが可能となる。

【 0 2 8 3 】

また、第 1 ～ 第 6 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A ～ 2 0 0 F においては、図 5 1 に示すように、1 フレーム内の任意のタイミングにおいて光源 1 6 のパワーを少なくとも 2 段階で切り換える調光制御手段 6 4 0 を有するようにしてもよい。

【 0 2 8 4 】

この調光制御手段 6 4 0 による光源 1 6 のパワーの切換えは、信号処理回路 2 0 6 に設けられたタイミング発生回路 2 8 4 からの検出信号 S_m の入力に基づいて光源駆動回路 6 4 2 で行うようにしてもよい。このタイミング発生回路 2 8 4 は、動画出力機器 2 2 0 から供給される同期信号 S_s に基づいて光源 1 6 のパワーの切換えタイミングを検出する。

【 0 2 8 5 】

例えば、第 2 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 B に基づいて説明すると、該第 2 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 B においては、図 2 1 に示すように、1 枚の画像の表示期間を 1 フレームとし、該 1 フレームを例えば 6 3 個に等分割した際の 1 つの分割期間をリニアサブフィールドとしたとき、信号処理回路 2 0 6 は、各ドットについて、それぞれの階調レベルに応じた表示時間を必要なリニアサブフィールドに連続的に割り当ててドットデータを作成するようになっている。

【 0 2 8 6 】

そこで、この例では、図 5 2 A に示すように、6 3 個のリニアサブフィールドの後ろに 3 つのリニアサブフィールドを加え、第 1 のリニアサブフィールド LSF_1 から第 6 3 のリニアサブフィールド LSF_{63} までの期間については光源 1 6 のパワーを 1 0 0 % とし、後ろの第 6 4 のリニアサブフィールド LSF_{64} から第 6 6 のリニアサブフィールド LSF_{66} までの期間については光源 1 6 のパワーを 2 5 % とする。

【 0 2 8 7 】

これにより、各リニアサブフィールドの表示期間がすべて同じであっても、第 1 のリニアサブフィールド LSF_1 から第 6 3 のリニアサブフィールド LSF_{63} までの各リニアサブフィールドは、第 6 4 のリニアサブフィールド LSF_{64} から第 6 6 のリニアサブフィールド LSF_{66} までの各リニアサブフィールドの 4 倍の輝度を有することになる。

【 0 2 8 8 】

従って、図 5 2 B に示すように、階調レベル 1 を表現する場合は、第 6 4 のリニアサブフィールド LSF_{64} にオン信号が出力され、階調レベル 2 を表現する

場合は、第 6 4 及び第 6 5 のリニアサブフィールド L S F 6 4 及び L S F 6 5 に連続してオン信号が出力されることになる。また、階調 4 を表現する場合は、第 6 3 のリニアサブフィールド L S F 6 3 にオン信号が出力され、階調レベル 5 を表現する場合は、第 6 3 及び第 6 4 のリニアサブフィールド L S F 6 3 及び L S F 6 4 にオン信号が連続して出力されることになる。また、階調レベル 1 4 を表現する場合は、第 6 1 ～第 6 5 のリニアサブフィールド L S F 6 1 ～ L S F 6 5 にオン信号が連続して出力されることになる。

【 0 2 8 9 】

つまり、この例では、3 つのリニアサブフィールド L S F 6 4 ～ L S F 6 6 を加えただけで、いままで 6 4 階調だけしか表現できなかったものが、2 5 6 階調（0 ～ 2 5 5）まで表現することが可能となる。また、3 つのリニアサブフィールド L S F 6 4 ～ L S F 6 6 を加えるだけであるため、1 フレームが 6 4 個のリニアサブフィールドで構成されたものに対して、1 リニアサブフィールドの表示期間をほとんど変更する必要がなく、設計変更の問題はほとんどない。また、光源 1 6 のパワーが 2 5 % となっている期間が 1 フレームの $3/66$ という短い期間であるため、白表示を行ったときの輝度低下はほとんどない。

【 0 2 9 0 】

上述の例では、6 3 個のリニアサブフィールド L S F 1 ～ L S F 6 3 の後ろに 3 つのリニアサブフィールド L S F 6 4 ～ L S F 6 6 を加えて、光源 1 6 のパワーを 1 0 0 % と 2 5 % で切り換えるようにしたが、その他、図 5 3 A に示すように、6 3 個のリニアサブフィールド L S F 1 ～ L S F 6 3 のうち、前半の 3 2 個のリニアサブフィールド L S F 1 ～ L S F 3 2 について光源 1 6 のパワーを 1 0 0 % とし、後半の 3 1 個のリニアサブフィールド L S F 3 3 ～ L S F 6 3 について光源 1 6 のパワーを 5 0 % としてもよい。

【 0 2 9 1 】

この場合は、各リニアサブフィールドの表示期間がすべて同じであっても、前半の第 1 ～第 3 2 のリニアサブフィールド L S F 1 ～ L S F 3 2 における各リニアサブフィールドは、後半の第 3 3 ～第 6 3 のリニアサブフィールド L S F 3 3 ～ L S F 6 3 における各リニアサブフィールドの 2 倍の輝度を有することになる

【 0 2 9 2 】

従って、図 5 3 B に示すように、階調レベル 1 を表現する場合は、第 3 3 のリニアサブフィールド L S F 3 3 にオン信号が出力され、階調レベル 2 を表現する場合は、第 3 2 のリニアサブフィールド L S F 3 2 にオン信号が出力されることになり、階調 3 を表現する場合は、第 3 2 及び第 3 3 のリニアサブフィールド L S F 3 2 及び L S F 3 3 にオン信号が連続して出力され、階調 5 を表現する場合は、第 3 1 ～第 3 3 のリニアサブフィールド L S F 3 1 ～L S F 3 3 にオン信号が連続して出力されることになる。

【 0 2 9 3 】

つまり、この例では、いままで 6 4 階調だけしか表現できなかったものが、9 6 階調 (0 ～ 9 5) まで表現することが可能となる。また、6 3 個のリニアサブフィールド L S F 1 ～L S F 6 3 に対してすべて光源 1 6 のパワーを 1 0 0 % とした場合は、低レベルの階調表現をする場合でも光源 1 6 のパワーが 1 0 0 % であるのに比して、この例では、光源 1 6 のパワーが 5 0 % の期間が任意のタイミングで入ってくるため、低消費電力を実現することができる。

【 0 2 9 4 】

また、この例においては、画像メモリ 2 2 2 に蓄積された次のフレームの画像の平均輝度を解析して、その平均輝度が高い画像であれば、該次のフレームは光源 1 6 のパワーを 1 0 0 % に固定して 6 3 個のリニアサブフィールド L S F 1 ～L S F 6 3 による階調表現を行うようにしてもよい。この場合、全体的に輝度が低下して見えるということを防ぐことができる。

【 0 2 9 5 】

なお、光源 1 6 としては、応答特性の優れた高速冷陰極管 (立ち上がり速度 0 . 1 m s 以内) や L E D (立ち上がり速度 2 0 n s 以内) 又はカーボンナノチューブフィールドエミッタを陰極に配置した蛍光管を用いることができる。

【 0 2 9 6 】

次に、第 1 ～第 6 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A ～2 0 0 F において、以下に示すような駆動方法を取り入れるようにしてもよい。

【 0 2 9 7 】

まず、例えば第 2 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 B での通常の駆動について説明すると、図 5 4 A に示すように、1 つのドットについて見た場合に、該ドットの階調レベルに応じてオフ信号を出力すべき期間とオン信号を出力すべき期間が決定される。

【 0 2 9 8 】

そして、オフ信号を出力すべき期間においては、図 5 4 A に示すように、カラム電極 4 8 b に例えば 0 V、図 5 4 B に示すように、ロウ電極 4 8 a に例えば 5 5 V（固定）がそれぞれ印加され、図 5 4 C に示すように、当該ドットにはその電位差である 5 5 V が印加されて、結果的に消光状態となる。そして、オン信号を出力すべき期間に差し掛かった時点で、図 5 4 A に示すように、カラム電極 4 8 b に例えば最大 6 0 V、図 5 4 B に示すように、ロウ電極 4 8 a に例えば 5 5 V（固定）がそれぞれ印加され、図 5 4 C に示すように、当該ドットにはその電位差である - 5 V が印加されて、発光状態となる。

【 0 2 9 9 】

この通常の動作では、ドット毎に 1 フレームの開始時点から階調表現が行われるため、フレームの開始時点で画素構成体 3 0 を光導波板 2 0 から十分に離隔させる必要があるが、画素構成体 3 0 の離隔時の応答が遅いことに起因して、もしくは経時的に画素構成体 3 0 の離隔性が損なわれていき、画素構成体 3 0 の離隔時の応答が遅くなり、最悪の場合は、画素構成体 3 0 が光導波板 2 0 にくっついたまま離隔しないことが生じる可能性がある。

【 0 3 0 0 】

図 5 5 A 及び図 5 5 B に、前記通常動作でのドット 2 6 の発光特性を測定した実験結果を示す。この実験は、あるドット 2 6 への印加電圧 V_c の波形（図 5 5 A 参照）を計測しながら、当該ドット 2 6 から散乱される光の強度変化（ L_d ）をアバランシェ・フォト・ダイオード（APD）で測定したものである。図 5 5 B から、この発光特性は 1 フレームの開始時点からゆっくりとオフ状態に向かっており、1 フレーム内でのオフ応答が遅いことがわかる。

【 0 3 0 1 】

これを防止するために、ロウ電極 4 8 a に印加すべき電圧を例えば 1 0 0 V にした場合、オン信号の出力期間において発光状態を実現させるためには、オン信号の期間においてカラム電極 4 8 b に印加すべき電圧を 1 0 5 V にしなければならない。この場合、ドライバ I C 2 1 0 B の耐圧を大きくする必要がある、その分、ドライバ I C 2 1 0 B が大きくなり、高価となる。

【 0 3 0 2 】

そこで、本例では、図 5 6 A ～ 図 5 6 C に示すように、1 フレームの最初の所定期間（準備期間 T_p ）において、全ドットを確実に離隔させるための電圧（離隔電圧）を印加する。この準備期間 T_p としては、1 フレーム全体（例えば $1 / 60 \text{ Hz} = 16.7 \text{ ms}$ ）に対して、発光輝度にほとんど影響を与えない程度の時間（例えば 1 msec ）を割り当てる。

【 0 3 0 3 】

そして、例えば 1 フレームが開始した時点で準備期間 T_p に入り、図 5 6 A に示すように、全ドットのカラム電極 4 8 b に例えば 0 V、図 5 6 B に示すように、ロウ電極 4 8 a に離隔電圧、例えば 1 0 0 V 以上をそれぞれ印加し、図 5 6 C に示すように、全ドットにその電位差である 1 0 0 V 以上を印加させる。これによって、全ドットは、1 フレームの開始と共に、確実に消光状態となり、ほとんど部品を追加することなく、画素構成体 3 0 の離隔特性の向上を図ることができ、ディスプレイ 1 0 の歩留まりを向上させることができる。

【 0 3 0 4 】

図 5 7 A 及び図 5 7 B に、前記準備期間を設けた場合でのドット 2 6 の発光特性を測定した実験結果を示す。この実験も、あるドット 2 6 への印加電圧 V_c の波形（図 5 7 A 参照）を計測しながら、当該ドット 2 6 から散乱される光の強度変化（ L_d ）をアバランシェ・フォト・ダイオード（APD）で測定したものである。図 5 7 B から、この発光特性は 1 フレームの開始時点から急峻にオフ状態に向かっており、1 フレーム内でのオフ応答が非常に速いことがわかる。

【 0 3 0 5 】

この準備期間 T_p に印加される離隔電圧はロウドライバで発生されるため、ドライバ I C 2 1 0 B の耐圧以上の電圧、即ち、画素構成体 3 0 を十分に離隔方向

に変位させる電圧を設定することができる。従って、ドライバ I C 2 1 0 B を変更する必要はない。

【 0 3 0 6 】

また、ロウ電極駆動回路 2 0 2 は、例えば図 5 8 に示すように、全ドットを共通に駆動できる回路であり、簡単に、かつ、安価に実現可能である。図 5 8 に示す回路の動作について簡単に説明すると、準備期間 T_p では、第 1 の入力端子 6 2 0 に高レベル信号、第 2 の入力端子 6 2 2 に低レベル信号がそれぞれ入力される。これにより、第 1 のフォトカプラ 6 2 4 がオン状態、第 2 のフォトカプラ 6 2 6 がオフ状態となって、後段の CMOS トランジスタ 6 2 8 の各ゲートに高レベル信号が印加され、その結果、NMOS トランジスタ $T_r 1$ がオンとなり、出力端子 6 3 0 から高レベル信号 (1 0 0 V) が出力されることになる。

【 0 3 0 7 】

一方、準備期間 T_p 以外の期間では、第 1 の入力端子 6 2 0 に低レベル信号、第 2 の入力端子 6 2 2 に高レベル信号がそれぞれ入力される。これにより、第 1 のフォトカプラ 6 2 4 がオフ状態、第 2 のフォトカプラ 6 2 6 がオン状態となって、後段の CMOS トランジスタ 6 2 8 の各ゲートに低レベル信号が印加され、その結果、PMOS トランジスタ $T_r 2$ がオンとなり、出力端子 6 3 0 から低レベル信号 (5 5 V) が出力されることになる。

【 0 3 0 8 】

更に、上述の第 1、第 3 及び第 5 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A、2 0 0 C 及び 2 0 0 E が示すサブフィールド駆動や第 2、第 4 及び第 6 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 B、2 0 0 D 及び 2 0 0 F が示すリニアサブフィールド駆動において、画像処理による多階調化（例えば誤差拡散法やディザ法など）を加えることによって、表現できる階調数を増やすことができる。

【 0 3 0 9 】

また、上述のようなサブフィールド駆動やリニアサブフィールド駆動を用いずに、画像処理による階調表現のみを使用することで、各ドットはオン状態あるいはオフ状態で固定となるため、消費電力の低い静止画像を表示することができ、例えば電子ポスターに用いて好適である。この場合、表示する静止画像を別の画

像に描き替えるときのみ、ドットを変位駆動すればよいと、消費電力を大幅に低減することができる。

【0310】

更に、表示パターンによっては、一定の静止画像を表示する領域と動画像を表示する領域を混在させる場合があるが、このような表示パターンに対応させるために、表示コントローラを動画対応の回路系（サブフィールド駆動やリニアサブフィールド駆動）と静止画対応の回路系（画像処理による階調表現のみ）の2系統を用意することで、動画／静止画の混在表示を消費電力を大幅に抑えて行うことができる。

【0311】

これらの表示形態は、例えば地上波、インターネット、電話回線、衛星あるいはケーブルテレビにおける集中局からコンテンツ（デジタルコンテンツやアナログコンテンツ）を配信する広告等の表示に好適である。

【0312】

特に、インターネットを用いた場合、圧縮処理された静止画もしくは動画ファイルを、コンテンツ配信用集中局から配信することが好ましい。集中局から配信されたファイルは、インターネット接続されたディスプレイ側で解凍され、表示データとなる。この場合、画像データ処理回路224の前段に、圧縮ファイルデコーダ回路を設ければよい。また、ディスプレイ側（コンテンツ受信側）に、ハードディスク等の外部記憶装置を設けることで、画像コンテンツを記憶させておき、表示時には、この外部記憶装置から画像コンテンツを読み出すようにしてもよい。この場合、集中局から配信されるコンテンツを、一旦、ディスプレイ側の外部記憶装置に蓄積することができる。

【0313】

このような方法により、インターネット等で複数のディスプレイと集中局を接続させることで、集中局から、ディスプレイの設置場所、時間帯等に合わせた最適なコンテンツの表示を一括集中管理することができる。

【0314】

ここで、上述の機能を実現する1つの使用形態（第1の実施の形態に係るディ

スプレキシシステム) を図 5 9 に基づいて説明する。

【 0 3 1 5 】

この第 1 の実施の形態に係るディスプレイシステムは、図 5 9 に示すように、例えば画像メモリ 2 2 2 として、静止画用のフレームバッファ 7 0 0 と動画用のフレームバッファ 7 0 2 を設置する。そして、例えばネットワーク 7 0 4 からの各種データを受信して後段の回路系に出力するインターフェース回路 7 0 6 と、該インターフェース回路 7 0 6 から出力されるデータから画像に関するファイル（静止画ファイルや動画ファイル）と制御データとに分離するデータ分離回路 7 0 8 と、該データ分離回路 7 0 8 からの制御データに基づいて、表示コントローラ 2 2 8 を例えば表示素子 1 4 単位に制御（静止画に対応する制御と動画に対応する制御）を行う出力制御回路 7 1 0 と、画像データ処理回路 2 2 4 の前段に設置され、かつ、圧縮された画像に関するファイルを解凍して静止画データと動画データに復元する圧縮ファイルデコーダ回路 7 1 2 とを設けることで実現することができる。

【 0 3 1 6 】

これにより、集中局 7 1 4 からネットワーク 7 0 4 を介してインターフェース回路 7 0 6 にて受信されたデータがデータ分離回路 7 0 8 にて画像に関するファイルと制御データとに分離され、それぞれ圧縮ファイルデコーダ回路 7 1 2 及び出力制御回路 7 1 0 に供給される。

【 0 3 1 7 】

圧縮ファイルデコーダ回路 7 1 2 は、供給された画像に関するファイルを解凍して静止画データと動画データに復元し、後段の画像データ処理回路 2 2 4 に出力する。画像データ処理回路 2 2 4 は、復元した静止画データを静止画用のフレームバッファ 7 0 0 に格納し、動画データを動画用のフレームバッファ 7 0 2 に格納する。

【 0 3 1 8 】

一方、出力制御回路 7 1 0 は、データ分離回路 7 0 8 からの制御データに基づいて表示コントローラ 2 2 8 を制御する。ここで、制御データとしては、例えば静止画を表示する表示素子 1 4 のアドレスデータ等を用いることができる。出力

制御回路 7 1 0 は、この制御データに基づいて表示コントローラ 2 2 8 における第 1 及び第 2 の読出し回路 2 3 2 及び 2 3 4 やデータ転送部 2 3 0 を静止画用と動画用に分離する。

【 0 3 1 9 】

これにより、表示コントローラ 2 2 8 のうち、静止画用に振り分けられた回路系によって、静止画用のフレームバッファ 7 0 0 から静止画データが読み出されて、アドレスデータが示す複数の表示素子 1 4 を通じて静止画が表示され、動画用に振り分けられた回路系によって、動画用のフレームバッファ 7 0 2 から動画データが読み出されて、アドレスデータが示す複数の表示素子 1 4 以外の複数の表示素子 1 4 を通じて動画が表示されることになる。

【 0 3 2 0 】

更に、第 2 の実施の形態に係るディスプレイシステムとしては、個々のディスプレイ 1 0 において、電源電流等をモニタし、その結果を、それぞれディスプレイ 1 0 のステータス情報として、集中局 7 1 4 に定期的に送信するようにしてもよい。

【 0 3 2 1 】

この場合、図 6 0 に示すように、電源部 2 0 8 に監視回路 7 2 0 を設け、その出力をステータス情報として送信するインターフェース回路 7 0 6 を設けることで実現される。これにより、集中局 7 1 4 から遠隔地にある複数のディスプレイ 1 0 が故障しているかどうかを管理することが可能となる。

【 0 3 2 2 】

次に、第 3 の実施の形態に係るディスプレイシステムは、経時変化に伴う輝度低下を補正するというものである。つまり、長時間、表示駆動をさせていると、時間の経過に伴って、ドットのオン特性（画素構成体 3 0 が光導波板 2 0 の一主面に接触する特性）が悪くなり、表示輝度の低下を引き起こすおそれがある。これを防止するために、ドットのオン電圧を小さく（絶対値を大きく）することで、表示輝度を初期段階とほぼ同様のレベルに維持させることができる。

【 0 3 2 3 】

具体的な回路構成としては、図 6 1 に示すように、電源部 2 0 8 内に設置され

た各種電圧生成系（ロウ電極 4 8 a に印加されるロウ電圧を生成するロウ電圧生成系 7 2 2、カラム電極 4 8 b に印加されるオン電圧を生成するオン電圧生成系 7 2 4 及びカラム電極 4 8 b に印加されるオフ電圧を生成するオフ電圧生成系 7 2 6）のうち、例えばオン電圧生成系 7 2 4 において、可変電圧が生成できるようにする。図 6 1 の例では、可変抵抗 7 2 8 を設けた例を示す。そして、電源部 2 0 8 の前段に集中局 7 1 4 からの電圧変更に関する情報を受信するインターフェース回路 7 0 6 と、該インターフェース回路 7 0 6 からの前記情報に基づいて可変抵抗 7 2 8 を制御して前記オン電圧を所望の電圧に設定する電圧制御回路 7 3 0 とを設けて構成する。

【 0 3 2 4 】

そして、工場において、輝度低下の監視に使用されるディスプレイ 1 0 で計測を行った結果を集中局 7 1 4 で管理し、各地域に設置されたディスプレイ 1 0 のうち、輝度が低下する時期に該当するディスプレイ 1 0 に対して電圧変更に関する情報をネットワーク 7 0 4 を介して送信する。ディスプレイ 1 0 側では、集中局 7 1 4 からの前記情報をインターフェース回路 7 0 6 を介して受信し、オン電圧生成系 7 2 4 で生成されるオン電圧を所望の電圧に変更する。

【 0 3 2 5 】

例えば、設置時点において、ロウ電圧が 5 0 V、オン電圧が 5 0 V である場合、オン動作すべきドットには 0 V が印加されることになる。そして、経時変化によって、輝度が低下し始めた時期に、電圧変更の情報が供給されることで、オン電圧が例えば 5 2 V に変更される。これによって、オン動作すべきドットには 0 V よりも低い - 2 V が印加され、画素構成体 3 0 は更に光導波板 2 0 に向かって変位することになり、オン時の輝度が向上することになる。

【 0 3 2 6 】

更に時間が経過して輝度が低下する時期に、再び電圧変更の情報が供給されることで、オン電圧が例えば 5 4 V に変更される。これによって、オン動作すべきドットには 0 V よりも低い - 4 V が印加され、画素構成体 3 0 は更に光導波板 2 0 に向かって変位することになり、オン時の輝度が向上することになる。

【 0 3 2 7 】

上述の使用形態では、工場での監視用のディスプレイ 10 を使って輝度が低下する時期を割り出すようにしたが、その他、現場の管理人から電子メールや電話等を使って輝度が低下していることを連絡してもらい、この輝度低下の連絡に基づいて、当該ディスプレイ 10 に向かって集中局 714 から電圧変更の情報を送信するという方法も好ましく採用される。

【0328】

上述の例では、ネットワーク 704 を使用して遠隔操作した例を示したが、もちろん、ディスプレイ 10 自体に電圧を変更する機能を持たせるようにしてもよい。例えば、電圧制御回路 730 内に設置された複数のレジスタに、予め輝度が低下する時期を示す時間情報と可変抵抗 728 に供給する電圧値をそれぞれ格納しておき、該電圧制御回路 730 の前段に接続されたタイマー 732（図 61 参照）からの時間情報がレジスタ内の時間情報の 1 つと一致したときに、当該レジスタに格納された電圧値によって可変抵抗 728 を制御して、所望のオン電圧にすることで輝度の低下を抑えることができる。

【0329】

また、他の例としては、複数の表示素子 14 のうち、例えば表示画面の周辺に配列された表示素子 14 にダミーのアクチュエータ部 22 を作り込んでおき、このアクチュエータ部 22 の変位状態をセンサ（歪みゲージなど）で検出し、該ダミーのアクチュエータ部 22 におけるオン動作時の変位に基づいて輝度が低下しているか否かを判別する、というものである。

【0330】

この判別の手法としては、図 62 に示すように、多数のダミーのアクチュエータ部 22 の群 734 からそれぞれセンサを通じて出力される検出信号を発光輝度計算部 736 に供給し、該発光輝度計算部 736 において、前記検出信号の束から表示画面の全体の輝度を近似計算させる。一方、電圧制御回路 730 内のレジスタにしきい値を格納しておく。そして、電圧制御回路 730 は、発光輝度計算部 736 からの近似値が該しきい値よりも低下したときに、全体の輝度が低下したものとして、オン電圧生成系 724 の可変抵抗 728 を制御し、所望のオン電圧にする。これによって、発光輝度を初期状態に維持させることができる。

【 0 3 3 1 】

また、他の例としては、図 6 3 に示すように、ディスプレイ 1 0 の表示面を左右に移動するラインセンサ 7 4 0 を設置し、定期的にディスプレイ 1 0 において白表示を行いながらラインセンサ 7 4 0 を駆動し、発光輝度をラインセンサ 7 4 0 で検出するという手法も好ましく採用される。

【 0 3 3 2 】

この場合も、ラインセンサ 7 4 0 から順次出力される撮像信号を発光輝度計算部 7 3 6 に供給し、該発光輝度計算部 7 3 6 において、連続的に供給される撮像信号に基づいて表示画面の全体の輝度を計算させる。電圧制御回路 7 3 0 内のレジスタにはしきい値を格納しておき、発光輝度計算部 7 3 6 からの計算値が該しきい値よりも低下したときに、全体の輝度が低下したものとして、オン電圧生成系 7 2 4 の可変抵抗 7 2 8 を制御し、所望のオン電圧にする。これによって、発光輝度を初期状態に維持させることができる。

【 0 3 3 3 】

上述の例は、カラム電極 4 8 b に印加されるオン電圧を制御することによって輝度補正を行った場合であるが、その他、光源 1 6 を制御することでも輝度補正を実現することができる（第 4 の実施の形態に係るディスプレイシステム）。

【 0 3 3 4 】

光源 1 6 として、例えば冷陰極管等を用いた場合は、図 6 4 に示すように、複数本の冷陰極管 7 4 2 を束ねてリフレクタ（図示せず）内に設置することで 1 つの光源 1 6 を構成することができる。この場合、規定の数（例えば 1 2 本）の冷陰極管 7 4 2 A に加えて、複数（例えば 4 本）の予備の冷陰極管 7 2 4 B を設置し、予備の冷陰極管 7 2 4 B と電源 7 4 4 との間にそれぞれスイッチ S w 1、S w 2、・・・、S w n を挿入接続しておく。そして、光源 1 6 の電流を電流検出手段 7 4 6 を用いて監視し、電流検出手段 7 4 6 からの電流値に基づいて、光源 1 6 から発する光量が低下したか否かを判別し、低下した場合は、スイッチング制御回路 7 4 8 を通じて、予備の冷陰極管 7 4 2 B の中から所定数（例えば 1 本）の冷陰極管 7 4 2 B に対応するスイッチをオンにして、光量を増大させる。

【 0 3 3 5 】

もちろん、この光源 1 6 による輝度補正は、以下のような手法を採用するようにしてもよい。まず、現場の管理人から輝度が低下していることを連絡してもらい、この連絡に基づいて集中局 7 1 4 からネットワーク 7 0 4 を介して輝度補正を行うべき情報を流す。該当するディスプレイ 1 0 は、インターフェース回路 7 0 6 を通じて、当該情報を受け取って、スイッチング制御回路 7 4 8 に供給する。スイッチング制御回路 7 4 8 は、供給された情報に基づいて予備の冷陰極管 7 4 2 B の中から所定数（例えば 1 本）の冷陰極管 7 4 2 B に対応するスイッチをオンにする。これによって光源 1 6 の光量が増大し、輝度が向上することとなる。

【 0 3 3 6 】

ところで、使用時間の経過に伴って、色フィルタの蛍光顔料の退色が進み、特に青色の色フィルタの退色が進行することが知られている。そこで、予備の冷陰極管 7 4 2 B として少なくとも 1 本の青色を発光する冷陰極管を設置しておき、現場からの退色している旨の連絡に基づいて、前記予備としての青色の冷陰極管を点灯させるようにしてもよい。

【 0 3 3 7 】

また、予備の冷陰極管 7 4 2 B の選択的点灯に加えて、光源 1 6 を冷却するためのファン 7 5 0 の出力を調整するようにしてもよい。これにより、急激な温度変化を抑えることができ、長時間の使用が可能となると共に、温度変化に伴う輝度むらなどを抑えることができる。この場合、図 6 4 に示すように、例えばインターフェース回路 7 0 6 からの選択的点灯に関する情報に基づいてファン 7 5 0 を駆動制御するファン駆動制御回路 7 5 2 を設ければよい。

【 0 3 3 8 】

上述の例では、表示コントローラ 2 2 8 の周辺装置を制御することで輝度調整を行った場合を示したが、その他、図 6 5 に示すように、表示コントローラ 2 2 8 の補正データメモリ 2 2 6 内に論理的に割り付けられた輝度補正テーブル 6 0 0 内の値を変えることで、輝度調整を行うようにしてもよい（第 5 の実施の形態に係るディスプレイシステム）。

【 0 3 3 9 】

この場合、図 6 5 に示すように、あるディスプレイ 1 0 の輝度が低下した時点で、例えば集中局 7 1 4 から当該ディスプレイ 1 0 に対して、輝度が低下したときに使用すべき輝度補正値の群をネットワーク 7 0 4 を介して送信する。当該ディスプレイ 1 0 においては、集中局 7 1 4 からの補正値をインターフェース回路 7 0 6 を通じて受け取る。後段のテーブル作成部 7 6 0 は、受け取られた補正値に基づいて新たな輝度補正テーブルを作成し、補正データメモリ 2 2 6 に格納されている輝度補正テーブル 6 0 0 に上書きする。

【 0 3 4 0 】

新たな輝度補正テーブル 6 0 0 からの各種輝度補正値によって、輝度の低下が抑えられるように各ドットが動作するため、表示輝度を初期段階とほぼ同様のレベルに維持させることができる。

【 0 3 4 1 】

この輝度補正テーブル 6 0 0 を上書きする手法は、集中局 7 1 4 からの供給のほか、図 6 1 と同様に、タイマー 7 3 2 からの時間情報に基づいてテーブル作成部 7 6 0 で新たな輝度補正テーブル 6 0 0 を作成するようにしてもよいし、図 6 2 や図 6 3 と同様に、ダミーのアクチュエータ部 2 2 の群 7 3 4 あるいはラインセンサ 7 4 0 から発光輝度計算部 7 3 6 を通じて出力された計算値に基づいて、テーブル作成部 7 6 0 で新たな輝度補正テーブル 6 0 0 を作成するようにしてもよい。

【 0 3 4 2 】

輝度補正テーブル 6 0 0 の書換えは、輝度低下の補償手段としてだけでなく、退色によるホワイトバランスのいずれも補償することができる。例えば、青色が退色した場合、青色のみの輝度レベルを向上させるように、輝度補正係数の書換えを行うことで、ホワイトバランスを初期段階とほぼ同じレベルに維持させることができる。

【 0 3 4 3 】

このように、図 6 0 ～図 6 5 に示す第 2 ～第 5 の実施の形態に係るディスプレイシステムを採用することで、ディスプレイ 1 0 に対するメンテナンスをネットワーク 7 0 4 を利用して、あるいは自己診断的に自動的に行うことが可能となる。

。通常、多数の表示素子 1 4 が配列されたディスプレイ 1 0 に対するメンテナンスにおいては、簡単な作業であっても、一応、メンテナンス作業員が現場まで駆けつけて修理を行うようにしている。そのため、メンテナンスにかかる費用が莫大になり、ディスプレイ 1 0 の普及にとって思わしくない。

【 0 3 4 4 】

しかし、上述の第 2 ～ 第 5 の実施の形態に係るディスプレイシステムを採用すれば、輝度調整などの簡単なメンテナンス作業を自動的に行うことができ、メンテナンスにかかる費用の大幅なる低減を図ることができる。また、1 つの輝度調整でも各種使用形態に応じてメンテナンス料金を設定することで、きめ細かなメンテナンスサービスを提供することができ、ディスプレイ 1 0 の普及に貢献することができる。

【 0 3 4 5 】

ところで、本実施の形態に係るディスプレイ 1 0 においては、導光板 1 2 から散乱光が発生する原理により、ほぼ 180° の広視野角を有する。しかも、ほとんど輝度が低下することなく、広視野角を得ることができる。

【 0 3 4 6 】

ここで、1 つの実験例を示す。この実験例は、実施例と比較例に関し、それぞれ視野角 θ での輝度値を測定したものである。輝度測定は、図 6 6 に示すように、ディスプレイの表示面 1 2 a におけるある領域を、視野角 θ をパラメータにして輝度計 8 0 0 により輝度測定したものである。実施例は本実施の形態に係るディスプレイ 1 0 と同様の構成を有し、比較例は通常の CRT である。

【 0 3 4 7 】

図 6 6 に示すように、輝度計 8 0 0 が測定する面積 8 0 2 は、視野角 θ が大きくなるほど大きくなる。そこで、視野角 θ での輝度値は、輝度計 8 0 0 の測定値を $K_a [cd/m^2]$ とすると、測定面積を一定にした補正輝度値 dK_a は、 $K_a \times \sin(90^\circ - |\theta|)$ となる。

【 0 3 4 8 】

図 6 7 に測定結果を示す。この図 6 7 は前記補正輝度値 dK_a をプロットしたものであるが、実施例 (■で示す) は、ほぼ 180° の広視野角を有し、比較例

(●で示す) と比して、ほとんど輝度が低下することなく、広視野角が得られていることがわかる。

【 0 3 4 9 】

また、アクチュエータ部 1 8 は、印加電圧に対して、図 6 8 に示すような変位特性を有する。ここで、変位の正方向が画素構成体 3 0 の離隔方向に対応している。アクチュエータ部 1 8 の応答特性を図 6 9 A 及び図 6 9 B に示す。図 6 9 A は、アクチュエータ部 1 8 に印加する電圧波形を示し、印加電圧を 0 V から 6 0 V に立ち上がり、続いて 6 0 V から 0 V に立ち下がるように制御したものである。このとき、立ち上がり時間及び立ち下がり時間はいずれも $5 \mu \text{sec}$ としている。

【 0 3 5 0 】

図 6 9 B は、前記印加電圧に対するアクチュエータ部 1 8 の変位の変化を示すもので、印加電圧が 6 0 V になった段階で、約 $2 \mu \text{m}$ 程度下向き変位していることがわかる。

【 0 3 5 1 】

図 6 8 に示すアクチュエータ部 1 8 の変位特性から、可視光の波長以上の変位が、LCD や蛍光表示管のドライバ IC の耐圧で実現されることで、画素構成体 3 0 の ON / OFF 動作が達成されることがわかる。

【 0 3 5 2 】

また、図 6 9 A 及び図 6 9 B の応答特性から時間階調のみで各色 2 5 6 階調以上のフルカラーが達成されることがわかる。

【 0 3 5 3 】

また、本実施の形態に係るディスプレイ 1 0 においては、図 7 0 に示すように、大型の導光板 1 2 に対して多数の表示素子 1 4 を貼り合わせて構成されるいわゆる分割パネル方式のディスプレイであることから、画面の大きさ、アスペクト比、形状、解像度等を自由に設計することができる。

【 0 3 5 4 】

また、ディスプレイ 1 0 の厚さは、図 7 0 に示すように、表示素子 1 4 の厚みよりも大型の導光板 1 2 (例えばアクリル板) の厚さ L_t によって支配されるた

め、薄型の大画面ディスプレイを構成することが可能となる。例えば80インチ型のディスプレイで厚み10～13cmを実現することができる。

【0355】

また、本実施の形態に係るディスプレイ10においては、例えば厚膜印刷によって顔料・染色・蛍光顔料、もしくは、これらの組合せで構成された色材をもって画素構成体30を形成することにより、安価にかつ導光板に貼り合わされた全ての表示素子14にわたって均一な色度をもたせることが可能である。

【0356】

また、赤・緑・青の3原色のほかに、例えば白画素を形成すれば、高輝度な文字表示に好適となる。また、他の色も形成可能である。

【0357】

本実施の形態に係るディスプレイ10の色度特性は、図71に示すように、CRT相当の特性を有する。なお、図71において、実線は、本実施の形態に係るディスプレイ10の色度特性を示し、破線はCRTの色度特性を示し、一点鎖線はNTSC規格による色度特性を示し、二点鎖線はCIEを示す。

【0358】

そして、多数の表示素子14が配列されて構成されたディスプレイ10においては、例えば小売店の店先や自動販売機内に設置されるメッセージ表示板等に用いて好適である。

【0359】

即ち、現在の表示板は、多数のLEDを配列したディスプレイを用いているが、この場合、専用のインターフェース及び専用のソフトウェアによる表示データの作成が必要である。その理由は、LEDを多数配列させたディスプレイは、解像度が低いため、例えば文字を表示する際に、その文字データを、点灯すべきLEDを1個ずつ指定させるデータ構造に編集する必要があるからである。

【0360】

しかも、LEDの場合、解像度を上げると、その分、LEDチップが必要となり、高価になるという問題がある。

【0361】

また、従来のドットピッチ 6 ～ 9 mm の L E D によるディスプレイは、文字や簡単な図柄の表示は可能であるが、コンピュータグラフィックスや複雑な図柄などを含む多彩な表示が不可能であることと、専用インターフェースと接続するための制御ユニット、画素メモリが必要であるという問題がある。

【 0 3 6 2 】

一方、本実施の形態に係るディスプレイ 1 0 においては、アクチュエータ基板 3 2 上にアクチュエータ部 1 8 を一体形成しており、各色に対応した画素構成体 3 0 も印刷にて一体形成されているため、例えばドットピッチが 2 ～ 3 mm という解像度の高い表示画面が安価に作製できる。更に、パーソナルコンピュータの D T P ソフトウェアで作成したメッセージをそのまま取り込むことが可能であり、専用のソフトウェアが不要となる。即ち、汎用の P C インターフェースで十分である。

【 0 3 6 3 】

本実施の形態に係るディスプレイ 1 0 においては、多数の表示素子 1 4 が配列されたいわゆる分割パネル方式のディスプレイであることから、以下のような構成例並びに使用形態が可能となる。

【 0 3 6 4 】

まず、第 1 の構成例は、図 7 2 に示すように、横方向にあるいは縦方向に長細いディスプレイ 9 0 0 とする例である。このディスプレイ 9 0 0 を用いた使用形態としては、該ディスプレイ 9 0 0 を例えば通路の壁に設置し、更に、人が通過するのを感知するセンサも設置する。

【 0 3 6 5 】

そして、ディスプレイ 9 0 0 のそばを人が通過するのをセンサで検知し、人の進行方向に合わせて広告等のメッセージをスクロール表示する。これにより、ディスプレイ 9 0 0 に表示されたメッセージが人の進行に合わせて追従していく形態となる。

【 0 3 6 6 】

次に、第 2 の構成例は、図 7 3 に示すように、大型の導光板 1 2 に多数の表示素子 1 4 を様々な組合せで貼り合わせる例である。図 7 3 の例では、多数の表示

素子 1 4 を組み合わせて構成した横長のディスプレイブロック 9 0 2 と、多数の表示素子 1 4 を組み合わせて例えば 1 6 : 9 のワイド型ディスプレイブロック 9 0 4 を大型の導光板 1 2 に貼り合わせた例を示す。なお、ワイド型ディスプレイブロック 9 0 4 の任意の位置に数 1 0 個のディスプレイを組み合わせて構成された小型の横長ディスプレイブロック 9 0 6 をはめ込むようにしてもよい。

【 0 3 6 7 】

そして、横長のディスプレイブロック 9 0 2 や小型の横長ディスプレイブロック 9 0 6 を、例えば単色（例えば白色）のメッセージ表示領域として使用し、ワイド型ディスプレイブロック 9 0 4 を、例えば高精細度のカラー動画表示領域として使用する。

【 0 3 6 8 】

この場合、横長のディスプレイブロック 9 0 2 及び小型の横長ディスプレイブロック 9 0 6 において、白画素は発光効率が高いので、行走査しても十分な輝度を得ることができる。従って、 $1 / (\text{行走査数})$ のドライバ I C を組み込めばよく、インターフェースとしては、R S - 4 2 2 や 4 8 5 あるいは L A N で J P E G の静止画像を表示させるようにしてもよい。また、高精細度を必要しない場合は、画素サイズを大きくしてもよい。

【 0 3 6 9 】

一方、ワイド型ディスプレイブロック 9 0 4 は、高精細度の動画像を表示することから、上述した第 1 ～第 6 の実施の形態に係る駆動装置 2 0 0 A ～ 2 0 0 F を使用すればよい。この場合、インターフェースとしては、ビデオ信号や R G B 信号に対応したものを使用できるほか、L A N で M P E G による動画像を表示させるようにしてもよい。

【 0 3 7 0 】

なお、小型の横長ディスプレイブロック 9 0 6 の代わりに単なる表示盤（例えば広告主のロゴなどが表示された板）を貼り付けてもよい。

【 0 3 7 1 】

従来では、1 つの大画面ディスプレイでメッセージ表示領域と動画像領域を得るためには、文字表示用の L E D ディスプレイと、高精細度のカラー動画用 P D

P並びに固定メッセージ看板の3つを組み合わせる必要があったが、前記第2の構成例では、多数の表示素子14を様々な形態に組み合わせることでメッセージ表示領域と動画像領域を併せ持つディスプレイを容易に作製することができる。

【0372】

本実施の形態に係るディスプレイ10のように、大型の導光板12に対して多数の表示素子14を貼り合わせて構成されるいわゆる分割パネル方式のディスプレイにおいては、導光板12に貼り合わせる表示素子14の数量や貼り合わせ位置を自在に設計することができるため、ディスプレイ10の大きさ、アスペクト比、形状等を自由に設計することができる。

【0373】

また、上述の例では、図1に示すように、導光板12として、主面が平板とされた導光板12を使用した例を示したが、その他、主面が曲面を有する導光板を使用するようにしてもよい。

【0374】

このような導波板を用いた場合は、設置スペースもしくは曲面を主にしたディスプレイの形状規格に対応させることが可能である。例えばプラネタリウムで天体を表示する大画面ディスプレイでは曲面が要求されるが、このようなディスプレイにも対応が可能となる。この場合、導光板の端面から入射した光が曲面形状の主面から漏れないように入射角制御が必要となる。

【0375】

ところで、本実施の形態に係るディスプレイ10の表示原理を用いれば、そのまま、光出力のON/OFF及び選択的な光出力を行う光スイッチを構成することができる。即ち、光が導入され、漏れることなく伝える光導波路として機能する光導波体と、該光導波体の一方に対向して設けられ、かつ、1つ又は多数の光スイッチ接点に対応した数のアクチュエータ部が配列された駆動部を具備し、入力される光スイッチ制御信号に応じて前記光導波体に対する前記アクチュエータ部の接触・離隔方向の変位動作を制御して、前記光導波体の所定部位の漏れ光を制御することにより、光出力のON/OFF及び選択的に特定の出力にのみ光を取り出す光スイッチを構成することができる。

【 0 3 7 6 】

この発明に係るディスプレイシステム及びディスプレイの管理方法は、上述の実施の形態に限らず、この発明の要旨を逸脱することなく、種々の構成を採り得ることはもちろんである。

【 0 3 7 7 】

【発明の効果】

以上説明したように、本発明に係るディスプレイシステム及びディスプレイの管理方法によれば、静止画と動画とが混在した表示を行うことができる。

【 0 3 7 8 】

また、単体の大画面ディスプレイあるいは複数の大画面ディスプレイに対するメンテナンス等を例えばネットワーク等を通じて簡単に行うことができ、大画面ディスプレイの普及に寄与することができる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本実施の形態に係るディスプレイシステムが適用されるディスプレイの概略構成を示す斜視図である。

【図 2】

表示素子の構成を示す断面図である。

【図 3】

表示素子の画素構成を示す説明図である。

【図 4】

アクチュエータ部と画素構成体の第 1 の構成例を示す断面図である。

【図 5】

アクチュエータ部に形成される一对の電極の平面形状の一例を示す図である。

【図 6】

図 6 A は形状保持層の長軸に沿って一对の電極のくし歯を配列させた 1 つの例を示す説明図であり、図 6 B は他の例を示す説明図である。

【図 7】

図 7 A は形状保持層の短軸に沿って一对の電極のくし歯を配列させた 1 つの例

を示す説明図であり、図 7 B は他の例を示す説明図である。

【図 8】

表示素子の他の構成を示す断面図である。

【図 9】

アクチュエータ部と画素構成体の第 2 の構成例を示す断面図である。

【図 1 0】

アクチュエータ部と画素構成体の第 3 の構成例を示す断面図である。

【図 1 1】

アクチュエータ部と画素構成体の第 4 の構成例を示す断面図である。

【図 1 2】

画素構成体の四方にそれぞれ栈を形成した場合の構成を示す説明図である。

【図 1 3】

栈の他の構成を示す説明図である。

【図 1 4】

ロウ電極駆動回路から出力されるオフセット電位（バイアス電位）と、カラム電極駆動回路から出力されるオン信号及びオフ信号の電位並びにロウ電極とカラム電極間に加わる電圧の関係を示す表図である。

【図 1 5】

第 1 及び第 2 の実施の形態に係る駆動装置の構成を示す回路図である。

【図 1 6】

第 1 の実施の形態に係る駆動装置のカラム電極駆動回路におけるドライバ I C の構成を示すブロック図である。

【図 1 7】

第 1 の実施の形態に係る駆動装置での階調制御を説明するために、特に、1 フレームを複数のサブフィールドに分割した例を示す図である。

【図 1 8】

第 1 の実施の形態に係る駆動装置における信号処理回路を示すブロック図である。

【図 1 9】

ロウ電極駆動回路から出力されるオフセット電位（バイアス電位）と、カラム電極駆動回路から出力されるオン信号及びオフ信号の電位並びにロウ電極とカラム電極間に加わる電圧の関係の他の例を示す表図である。

【図 2 0】

ロウ電極駆動回路から出力されるオフセット電位（バイアス電位）と、カラム電極駆動回路から出力されるオン信号及びオフ信号の電位並びにロウ電極とカラム電極間に加わる電圧の関係の更に他の例を示す表図である。

【図 2 1】

第 2 の実施の形態に係る駆動装置での階調制御を説明するために、特に、1 フレームを複数のリニアサブフィールドに等分割した例を示す図である。

【図 2 2】

図 2 2 A は第 2 の実施の形態に係る駆動装置で作成されるドットデータにおいて、階調レベルが 6 2 の場合のビット配列を示す説明図であり、図 2 2 B は同じく階調レベルが 8 の場合のビット配列を示す説明図である。

【図 2 3】

第 2 及び第 4 の実施の形態に係る駆動装置における信号処理回路を示すブロック図である。

【図 2 4】

第 2 の実施の形態に係る駆動装置で使用されるドライバ IC の構成を示すブロック図である。

【図 2 5】

第 2 の実施の形態に係る駆動装置で使用されるデータ転送部の構成を示すブロック図である。

【図 2 6】

第 1 データ出力回路でのデータ分割を示す説明図である。

【図 2 7】

第 1 データ出力回路から第 2 データ出力回路へのデータの転送形態を示す説明図である。

【図 2 8】

第 3 及び第 4 の実施の形態に係る駆動装置の構成を示す回路図である。

【図 2 9】

第 3 の実施の形態に係る駆動装置での階調制御を説明するために、特に、1 フレームを 2 つのフィールドに分割し、更に 1 フィールドを複数のサブフィールドに分割した例を示す図である。

【図 3 0】

第 3 の実施の形態に係る駆動装置における信号処理回路を示すブロック図である。

【図 3 1】

ロウ電極駆動回路から出力される選択信号及び非選択信号の電位とカラム電極駆動回路から出力されるオン信号及びオフ信号の電位並びにロウ電極とカラム電極間に加わる電圧の関係を示す表図である。

【図 3 2】

ロウ電極駆動回路から出力される選択信号及び非選択信号の電位とカラム電極駆動回路から出力されるオン信号及びオフ信号の電位並びにロウ電極とカラム電極間に加わる電圧の関係の他の例を示す表図である。

【図 3 3】

ロウ電極駆動回路から出力される選択信号及び非選択信号の電位とカラム電極駆動回路から出力されるオン信号及びオフ信号の電位並びにロウ電極とカラム電極間に加わる電圧の関係の更に他の例を示す表図である。

【図 3 4】

第 4 の実施の形態に係る駆動装置での階調制御を説明するために、特に、1 フレームを 2 つのフィールドに分割し、更に 1 フィールドを複数のリニアサブフィールドに等分割した例を示す図である。

【図 3 5】

第 4 の実施の形態に係る駆動装置における信号処理回路を示すブロック図である。

【図 3 6】

第 5 の実施の形態に係る駆動装置が適用される表示素子の画素構成を示す説明

図である。

【図 3 7】

第 5 の実施の形態に係る駆動装置での階調制御を説明するために、特に、1 フレームを 3 つのフィールドに分割し、更に 1 フィールドを複数のサブフィールドに分割した例を示す図である。

【図 3 8】

第 5 及び第 6 の実施の形態に係る駆動装置の構成を示す回路図である。

【図 3 9】

第 5 の実施の形態に係る駆動装置における信号処理回路を示すブロック図である。

【図 4 0】

第 6 の実施の形態に係る駆動装置での階調制御を説明するために、特に、1 フレームを 3 つのフィールドに分割し、更に 1 フィールドを複数のリニアサブフィールドに等分割した例を示す図である。

【図 4 1】

第 6 の実施の形態に係る駆動装置における信号処理回路を示すブロック図である。

【図 4 2】

図 4 2 A は静電気を利用した表示素子の一例において、その発光状態の場合を示す断面図であり、図 4 2 B はその消光状態の場合を示す断面図である。

【図 4 3】

図 4 3 A は静電気を利用した表示素子の他の例において、その発光状態の場合を示す断面図であり、図 4 3 B はその消光状態の場合を示す断面図である。

【図 4 4】

アクチュエータ部の他の構成を示す断面図である。

【図 4 5】

輝度補正手段を説明するためのブロック図である。

【図 4 6】

各ドットの輝度分布の一例を示す特性図である。

【図 4 7】

各ドットの輝度分布の他の例を示す特性図である。

【図 4 8】

線形補正手段を説明するためのブロック図である。

【図 4 9】

図 4 9 A はある 1 つのドットの発光輝度特性を示す図であり、図 4 9 B は発光輝度特性を線形化するための重み係数を示す特性図であり、図 4 9 C は線形化された後の発光輝度分布を示す特性図である。

【図 5 0】

図 5 0 A はガンマ補正がかけられたテレビ信号の発光輝度特性を示す図であり、図 5 0 B はガンマ補正を打ち消すための重み係数を示す特性図であり、図 5 0 C は線形化された後の発光輝度分布を示す特性図である。

【図 5 1】

調光制御手段を説明するためのブロック図である。

【図 5 2】

図 5 2 A は光源の切換えタイミングの一例を示すタイミングチャートであり、図 5 2 B は階調レベルに応じて選択されるリニアサブフィールドの組合せの一例を示すタイミングチャートである。

【図 5 3】

図 5 3 A は光源の切換えタイミングの他の例を示すタイミングチャートであり、図 5 3 B は階調レベルに応じて選択されるリニアサブフィールドの組合せの他の例を示すタイミングチャートである。

【図 5 4】

図 5 4 A は通常の駆動においてカラム電極に印加される信号を示す波形図であり、図 5 4 B はロウ電極に印加される信号を示す波形図であり、図 5 4 C はドットに印加される電圧を示す波形図である。

【図 5 5】

図 5 5 A は通常動作における印加電圧波形を示す図であり、図 5 5 B はその光強度分布を示す図である。

【図 5 6】

図 5 6 A は準備期間を設けた場合においてカラム電極に印加される信号を示す波形図であり、図 5 6 B はロウ電極に印加される信号を示す波形図であり、図 5 6 C はドットに印加される電圧を示す波形図である。

【図 5 7】

図 5 7 A は準備期間を設けた場合における印加電圧波形を示す図であり、図 5 7 B はその光強度分布を示す図である。

【図 5 8】

ロウ電極駆動回路に用いられる回路の一例を示す図である。

【図 5 9】

第 1 の実施の形態に係るディスプレイシステムを示すブロック図である。

【図 6 0】

第 2 の実施の形態に係るディスプレイシステムを示すブロック図である。

【図 6 1】

第 3 の実施の形態に係るディスプレイシステムを示すブロック図である。

【図 6 2】

第 3 の実施の形態に係るディスプレイシステムの第 1 の変形例を示すブロック図である。

【図 6 3】

第 3 の実施の形態に係るディスプレイシステムの第 2 の変形例を示すブロック図である。

【図 6 4】

第 4 の実施の形態に係るディスプレイシステムを示すブロック図である。

【図 6 5】

第 5 の実施の形態に係るディスプレイシステムを示すブロック図である。

【図 6 6】

輝度計が測定する面積と視野角との関係を示す図である。

【図 6 7】

視野角に対する相対輝度値を測定した結果を示す特性図である。

【図 6 8】

アクチュエータ部の変位特性を示す特性図である。

【図 6 9】

図 6 9 A はアクチュエータ部に印加する電圧波形を示す図であり、図 6 9 B は印加電圧に対するアクチュエータ部の変位特性を示す図である。

【図 7 0】

分割パネル方式のディスプレイを一部省略して示す斜視図である。

【図 7 1】

本実施の形態に係るディスプレイの色度特性を示す図である。

【図 7 2】

分割パネル方式のディスプレイにおける第 1 の構成例を示す説明図である。

【図 7 3】

分割パネル方式のディスプレイにおける第 2 の構成例を示す説明図である。

【図 7 4】

提案例に係る表示装置を示す構成図である。

【図 7 5】

表示装置の周辺回路を示すブロック図である。

【符号の説明】

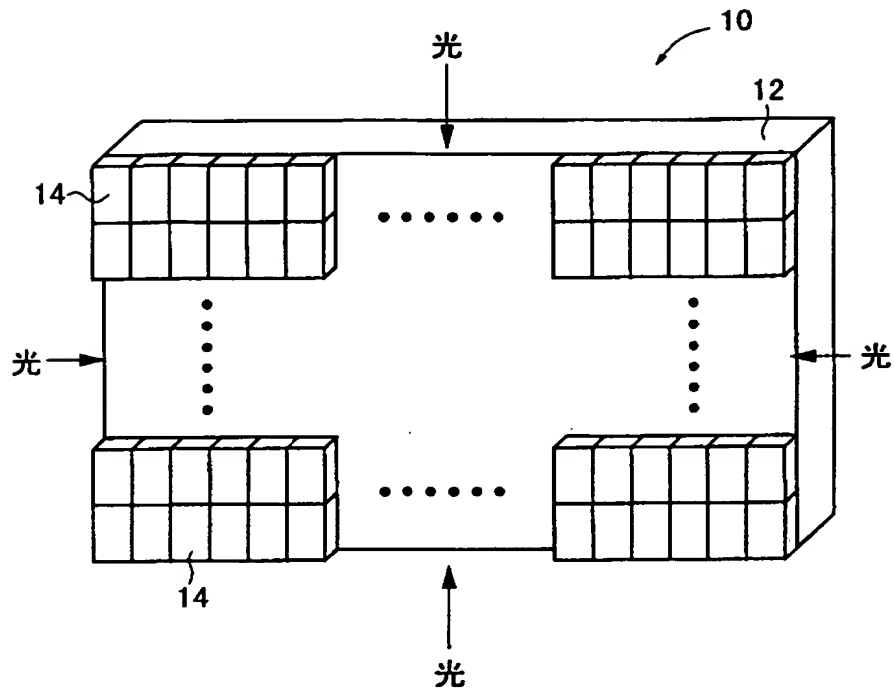
1 0 … ディスプレイ	1 2 … 導光板
1 4 … 表示素子	1 6 … 光源
1 8 … 光	2 0 … 光導波板
2 2 … アクチュエータ部	2 4 … 駆動部
3 0 … 画素構成体	3 2 … アクチュエータ基板
3 8 … 振動部	4 0 … 固定部
4 6 … 形状保持層	4 8 a … ロウ電極
4 8 b … カラム電極	6 2 … 散乱光
7 0 … 配線	7 2 … データ線
7 4 … 共通配線	7 6 … パリスタ
2 0 0 A ~ 2 0 0 F … 駆動装置	2 0 2 … ロウ電極駆動回路

2 0 4 …カラム電極駆動回路	2 0 6 …信号処理回路
2 0 8 …電源部	2 1 0 …ドライバ出力
2 2 0 …動画出力機器	2 2 2 …画像メモリ
2 2 4 …画像データ処理回路	2 2 6 …補正データメモリ
2 2 8 …表示コントローラ	2 3 0 …データ転送部
2 5 0 …第 1 のシフトレジスタ	2 5 2 …第 2 のシフトレジスタ
2 6 0 …シフトレジスタ	2 6 2 …出力回路
2 7 0 …第 1 データ出力回路	2 7 2 …第 2 データ出力回路
2 8 0 …第 1 のドライバ	2 8 2 …第 2 のドライバ
2 9 0 …透明電極	6 0 0 …輝度補正テーブル
6 0 2 …輝度補正手段	6 1 0 …線形補正テーブル
6 1 2 …線形補正手段	6 4 0 …調光制御手段
6 4 2 …光源駆動回路	

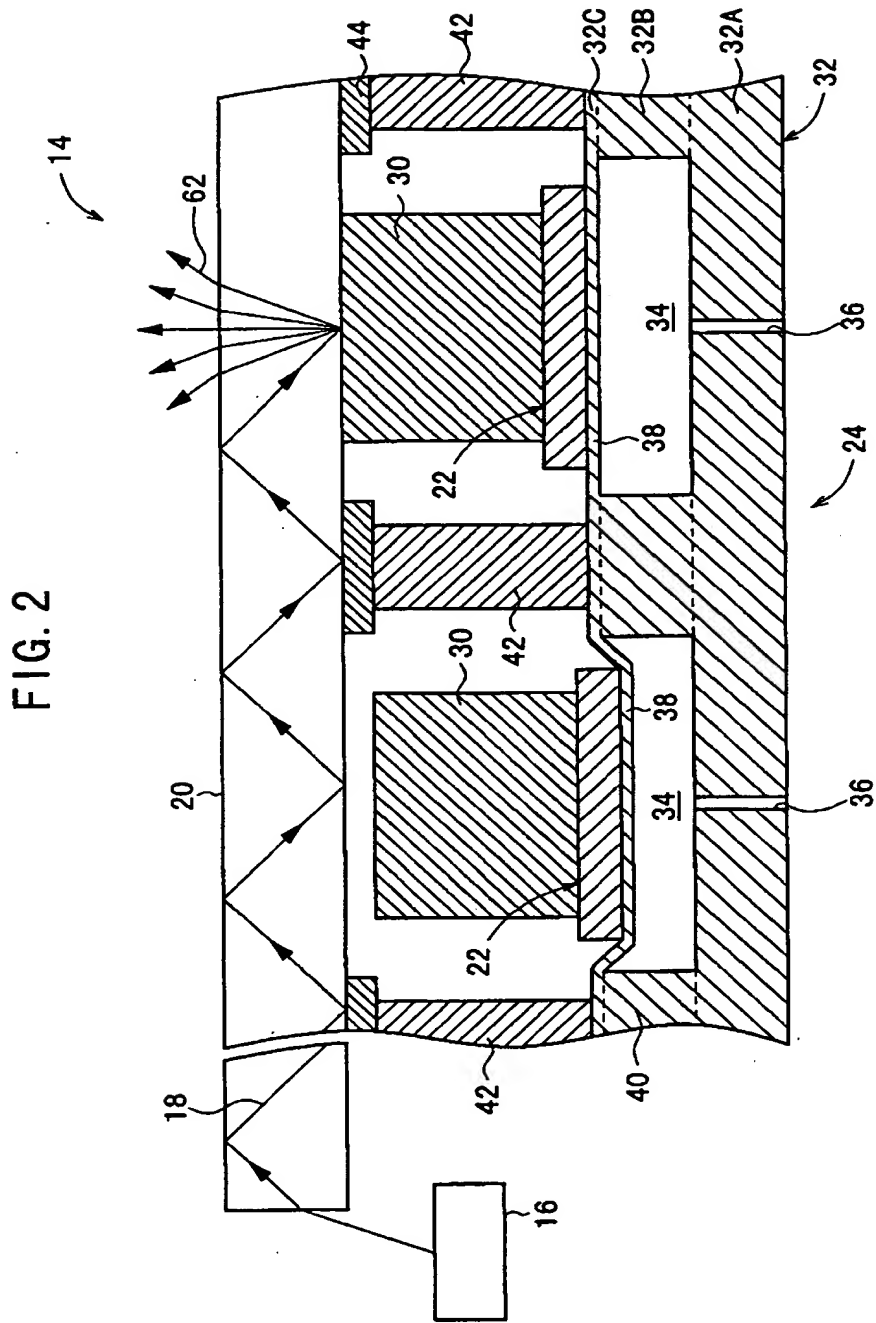
【書類名】 図面

【図 1】

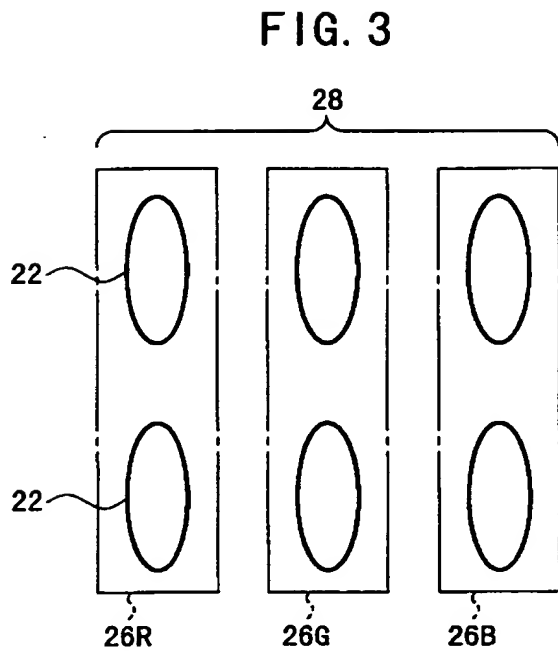
FIG. 1



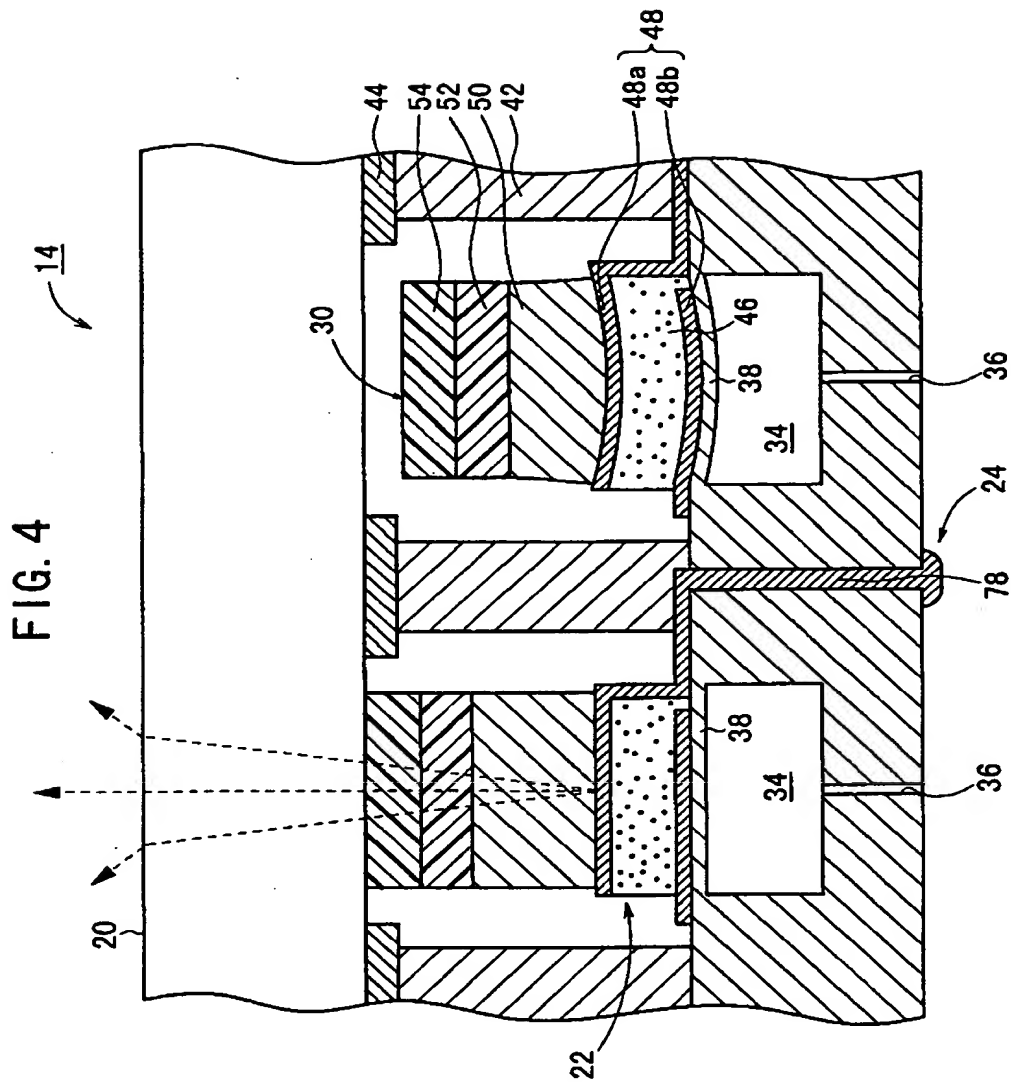
【図 2】



【図 3】

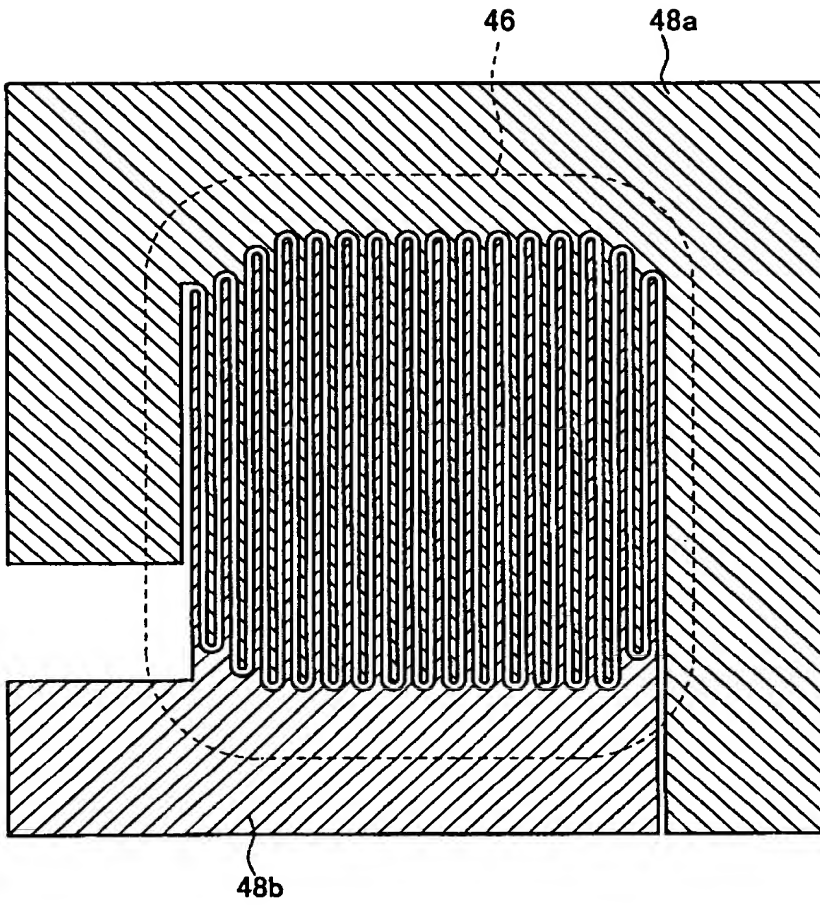


【図 4】



【図 5】

FIG. 5



【図 6】

FIG. 6A

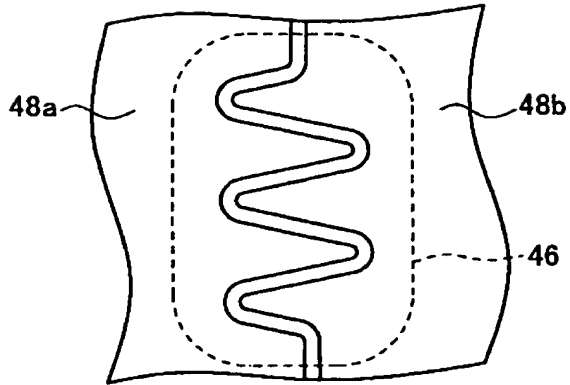
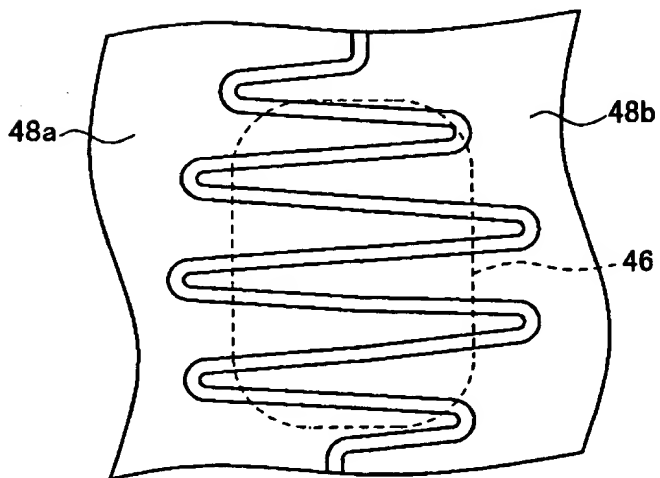


FIG. 6B



【図 7】

FIG. 7A

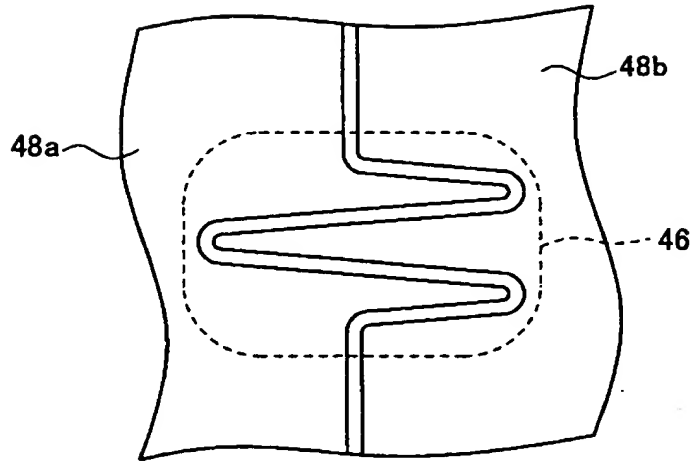
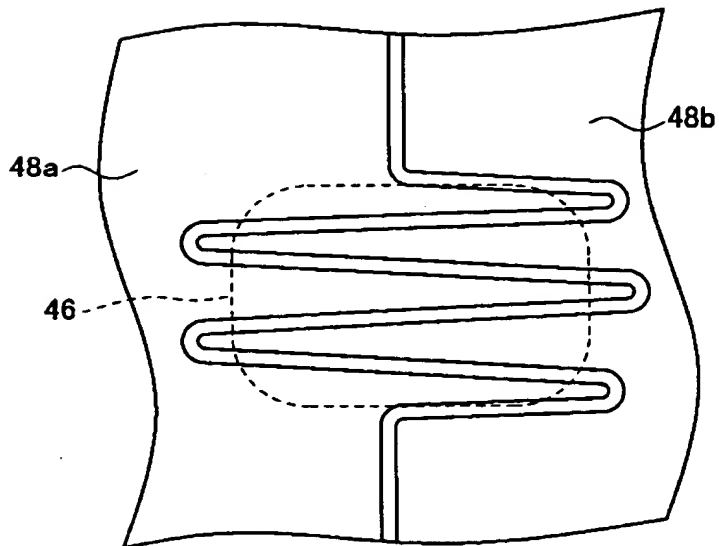
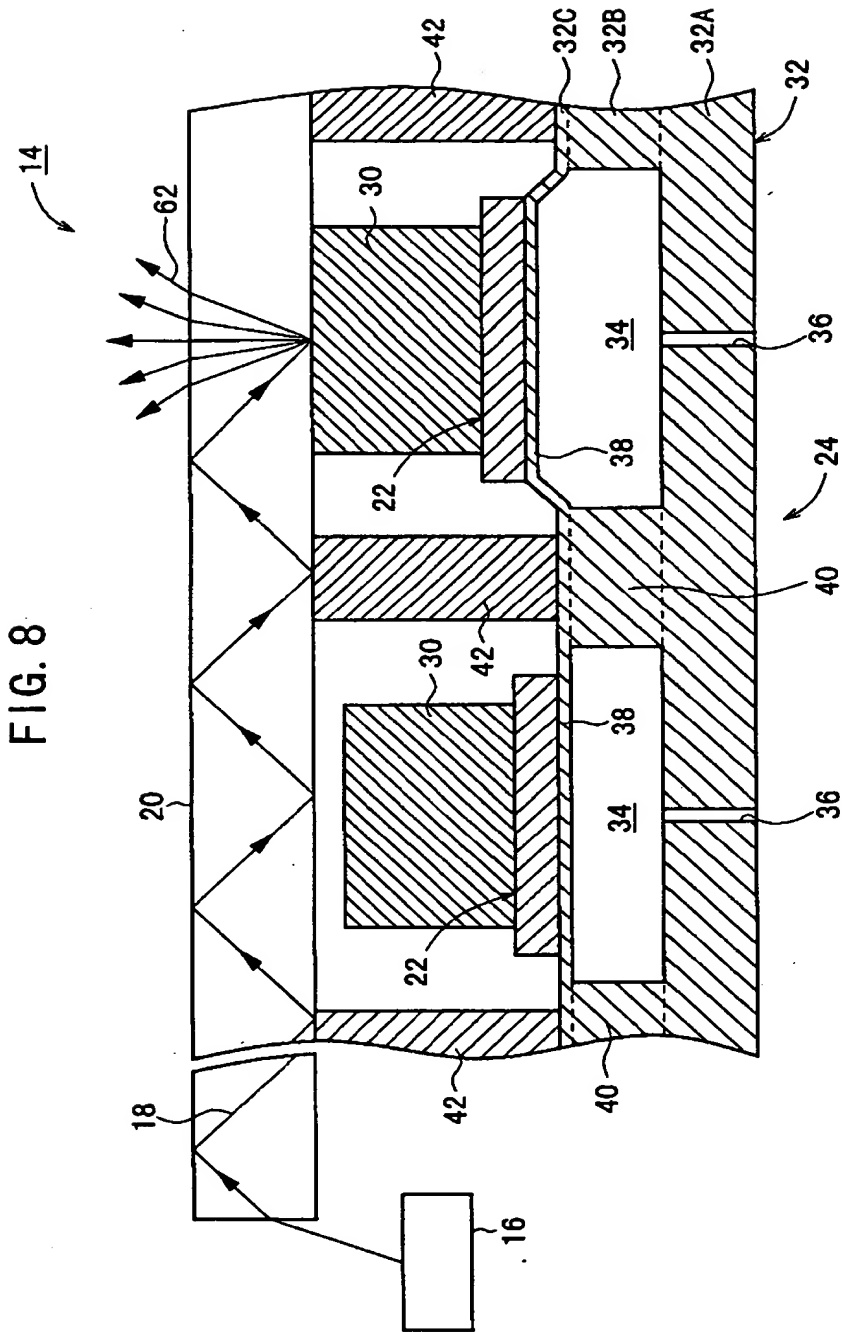


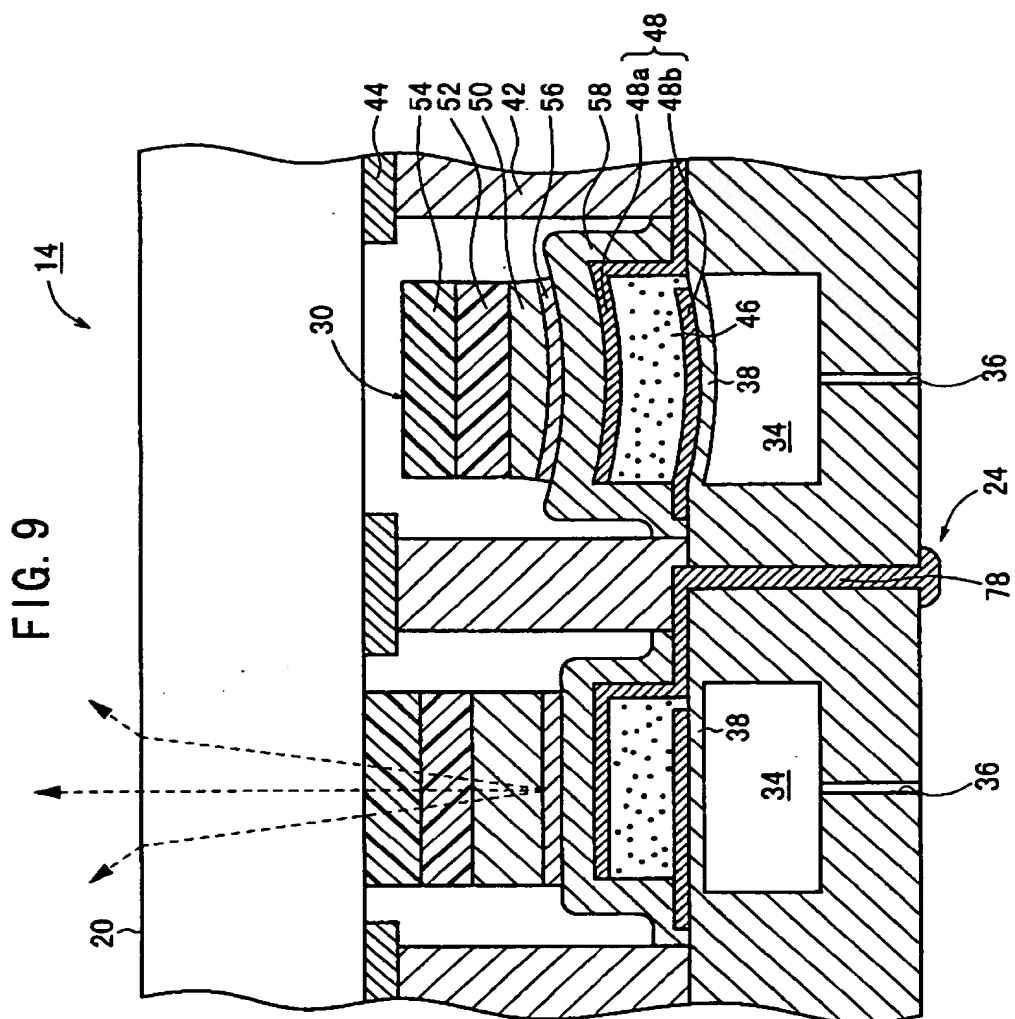
FIG. 7B



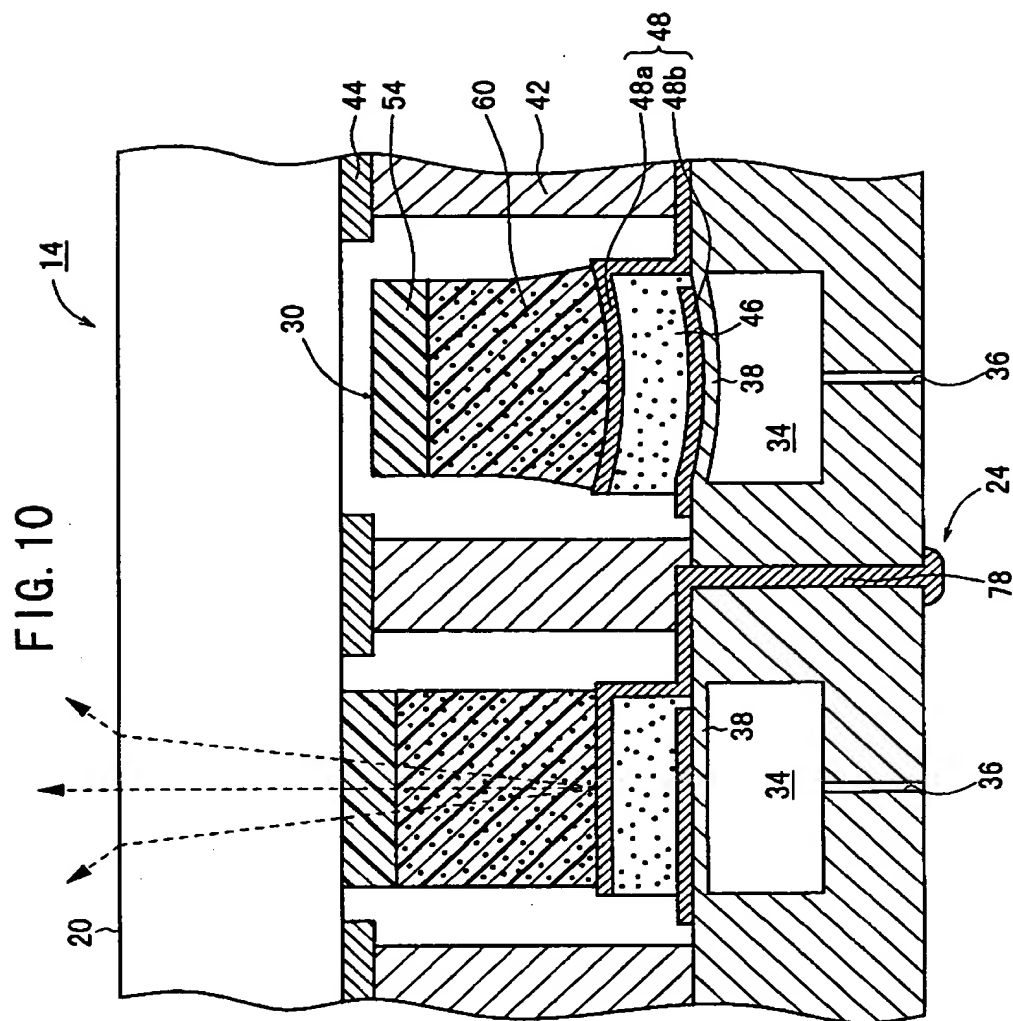
【図 8】



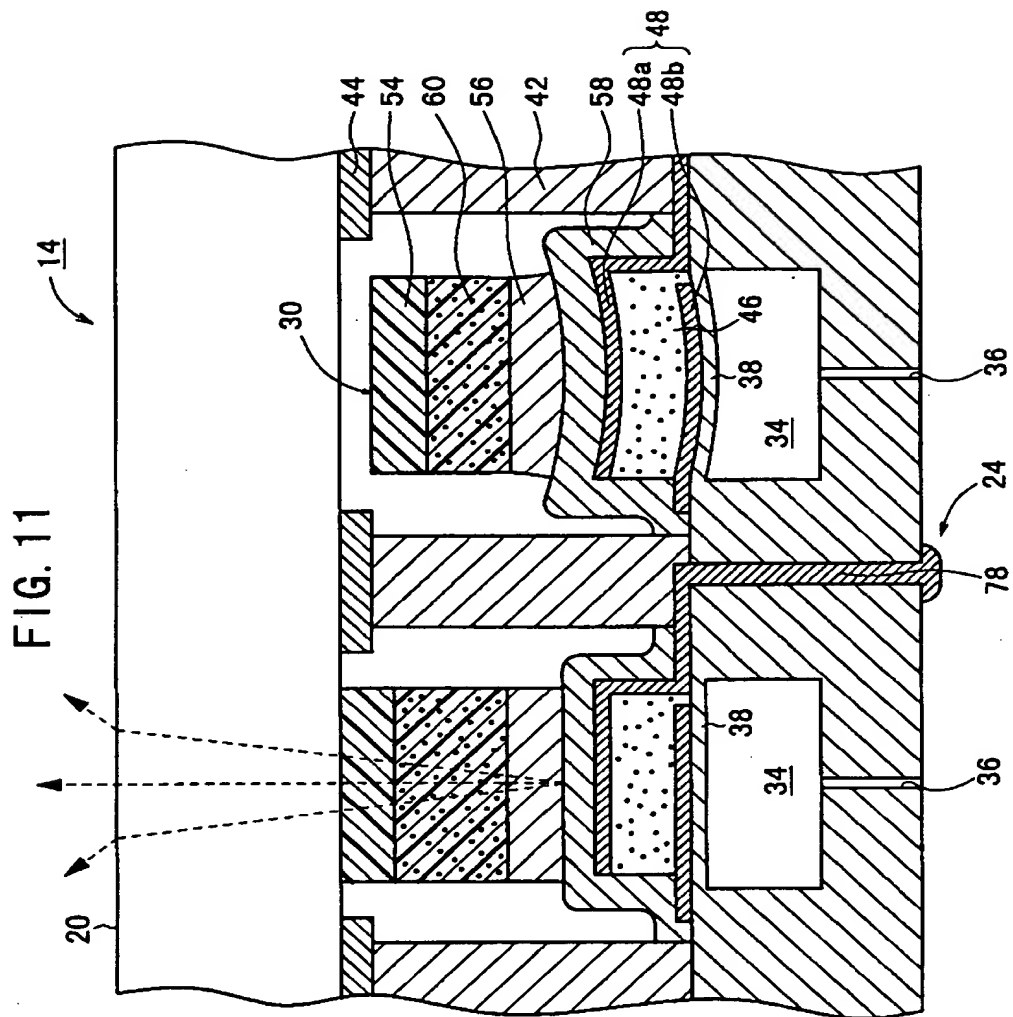
【图 9】



【図 10】

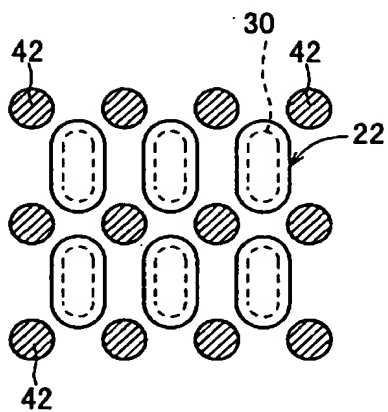


【図 1 1】



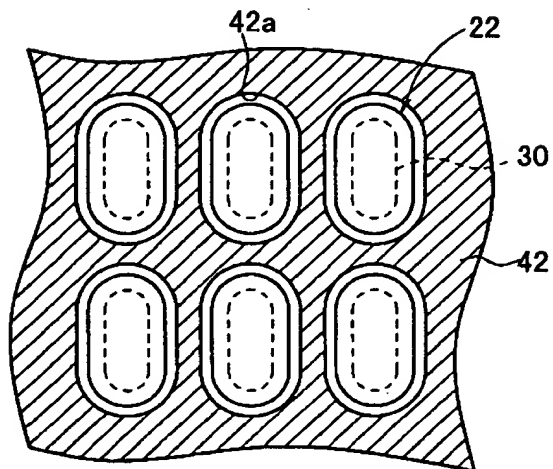
【図 1 2】

FIG. 12



【図 1 3】

FIG. 13

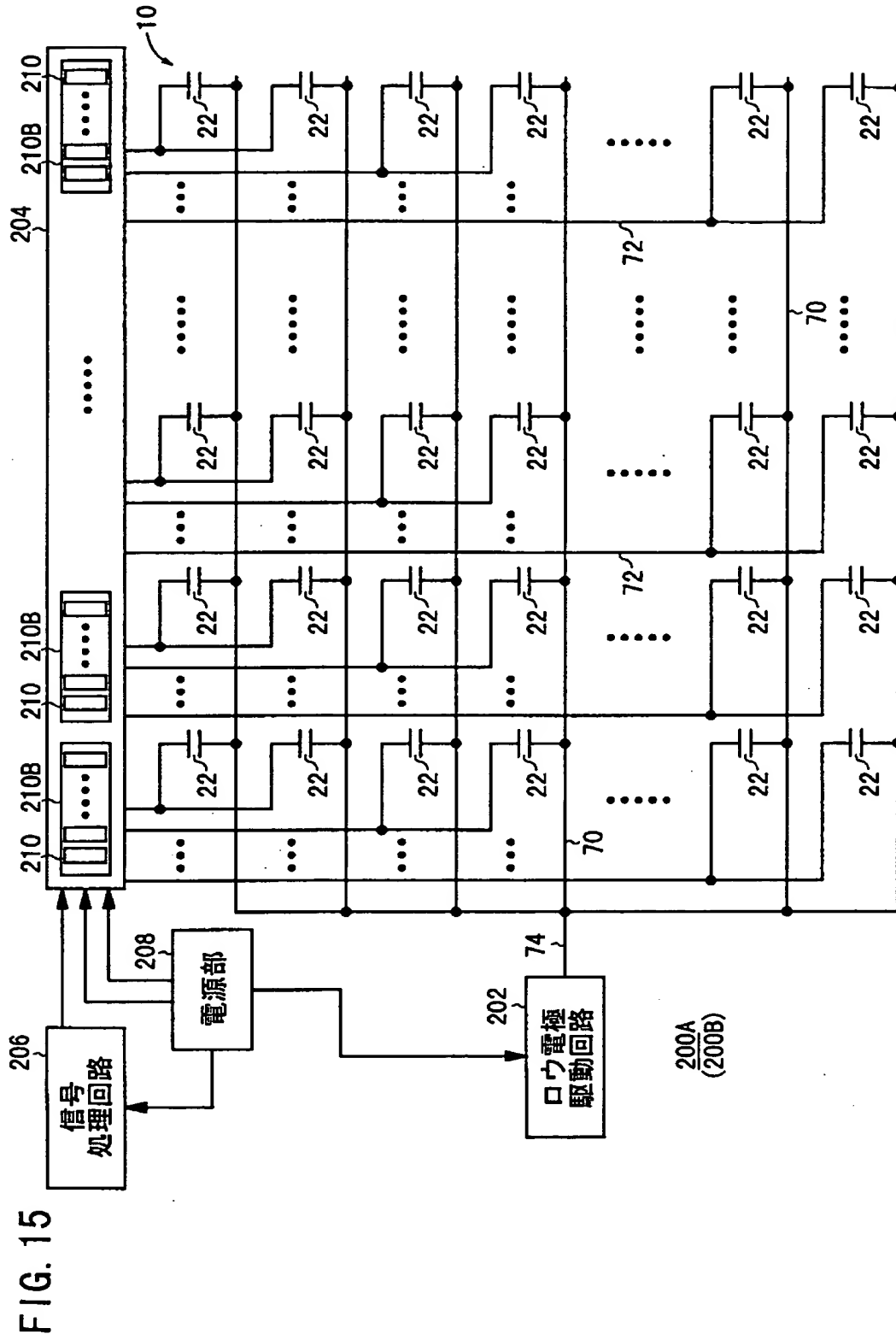


【図 1 4】

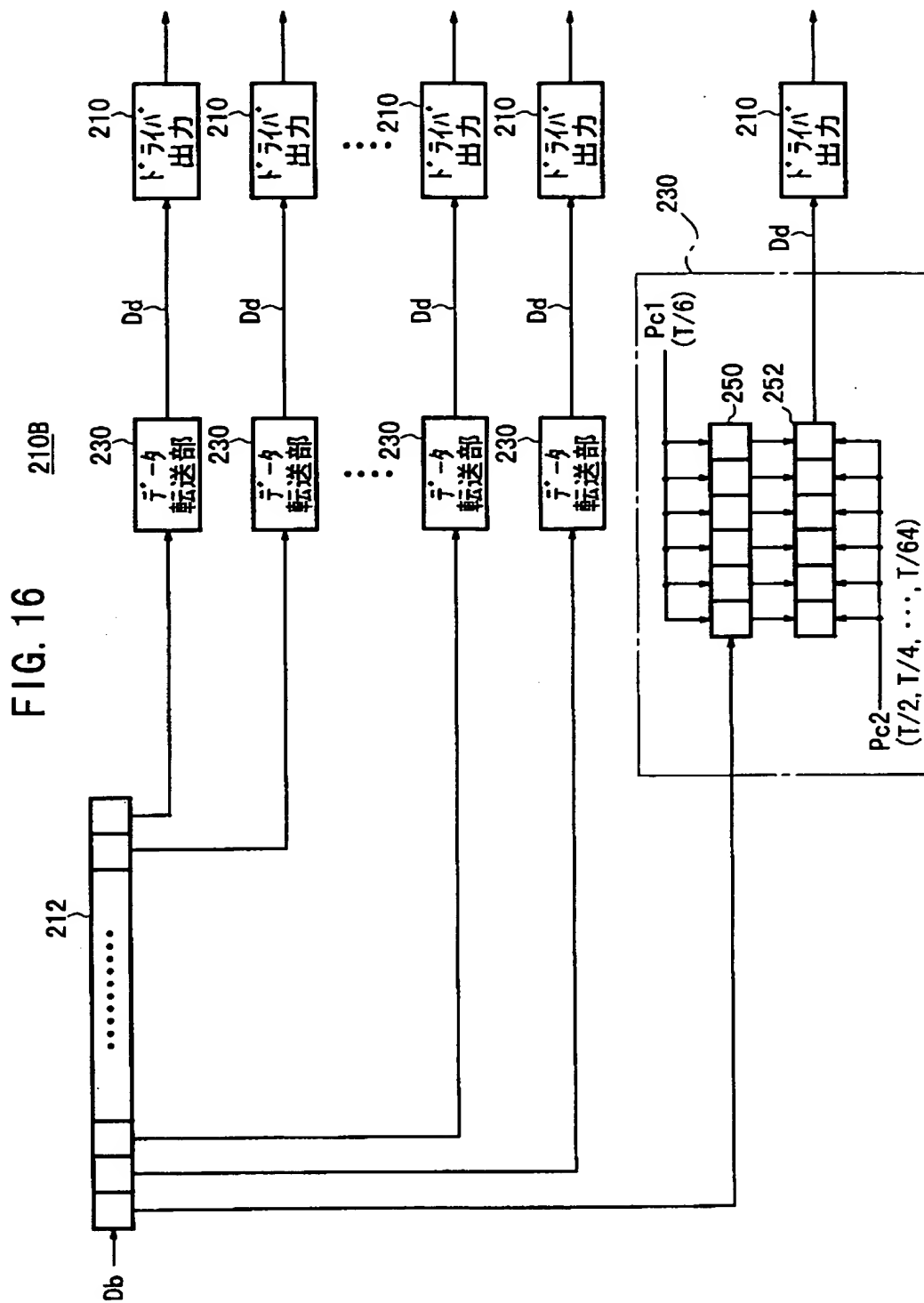
FIG. 14

オフセット電位	オン信号	オフ信号
	0V	60V
10V	-10V (発光)	50V (消光)

【図 1 5】

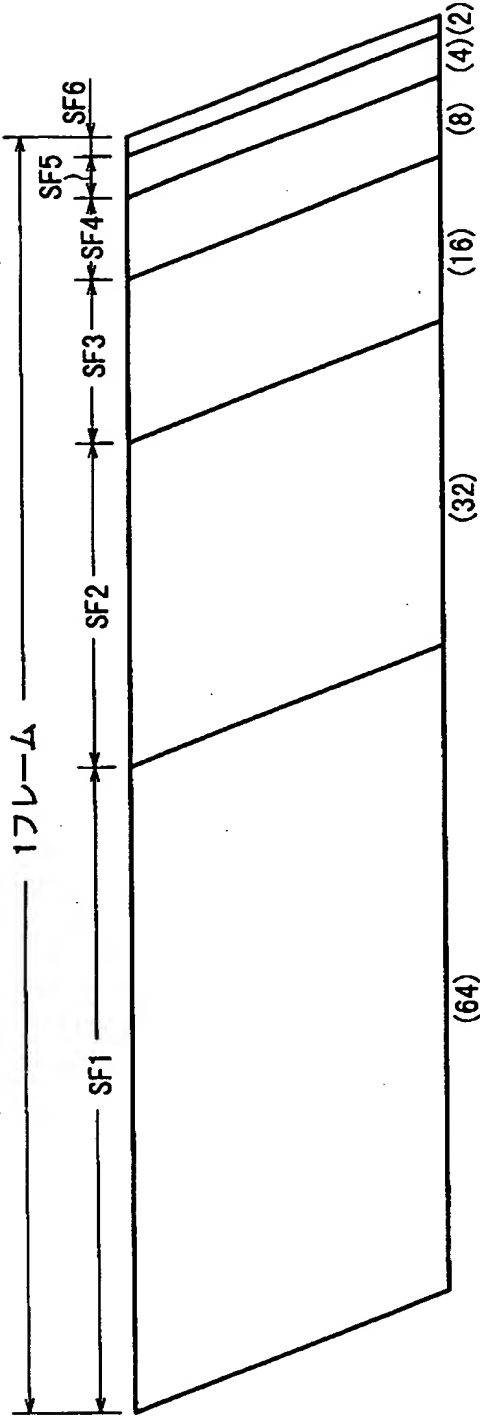


【図 16】

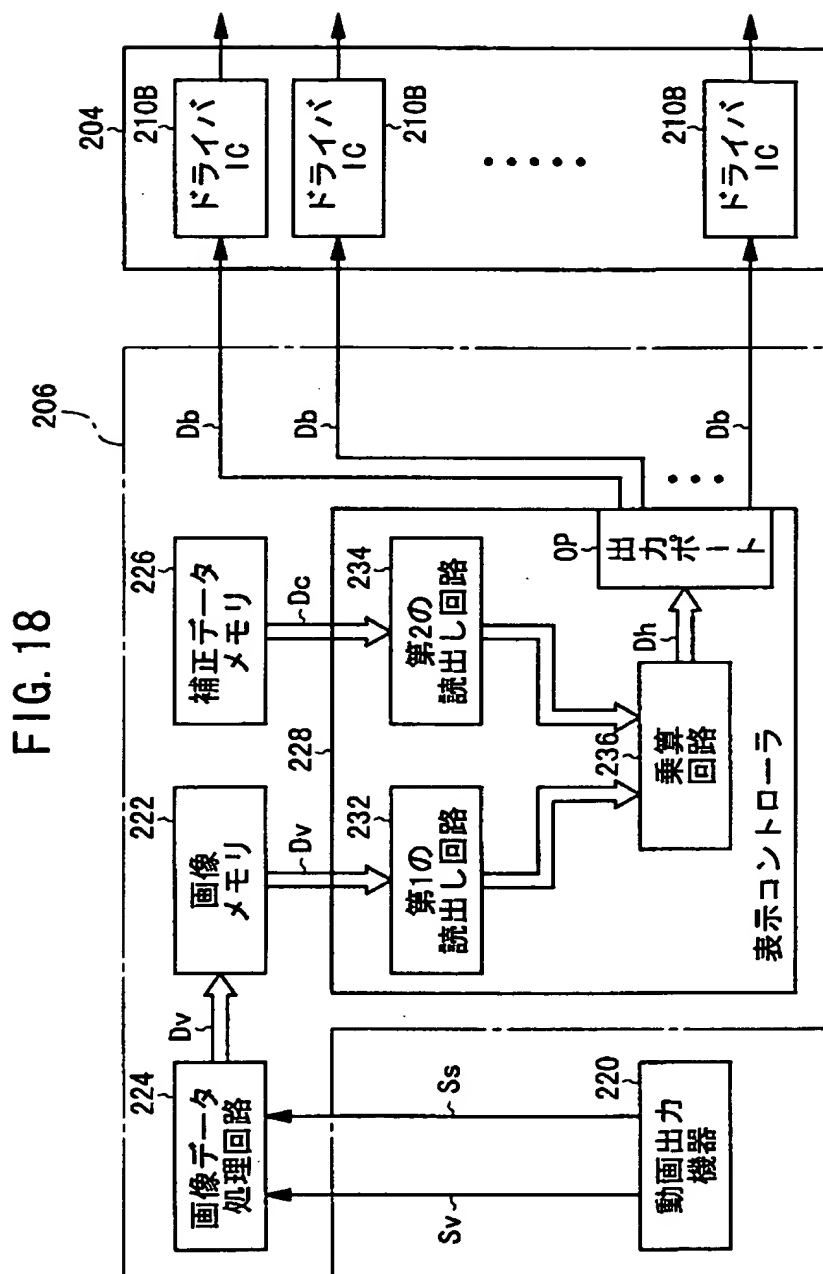


【 図 1 7 】

FIG. 17



【图 18】



【図 1 9】

FIG. 19

オフセット電位	オン信号	オフ信号
	0V	60V
0V	0V	60V

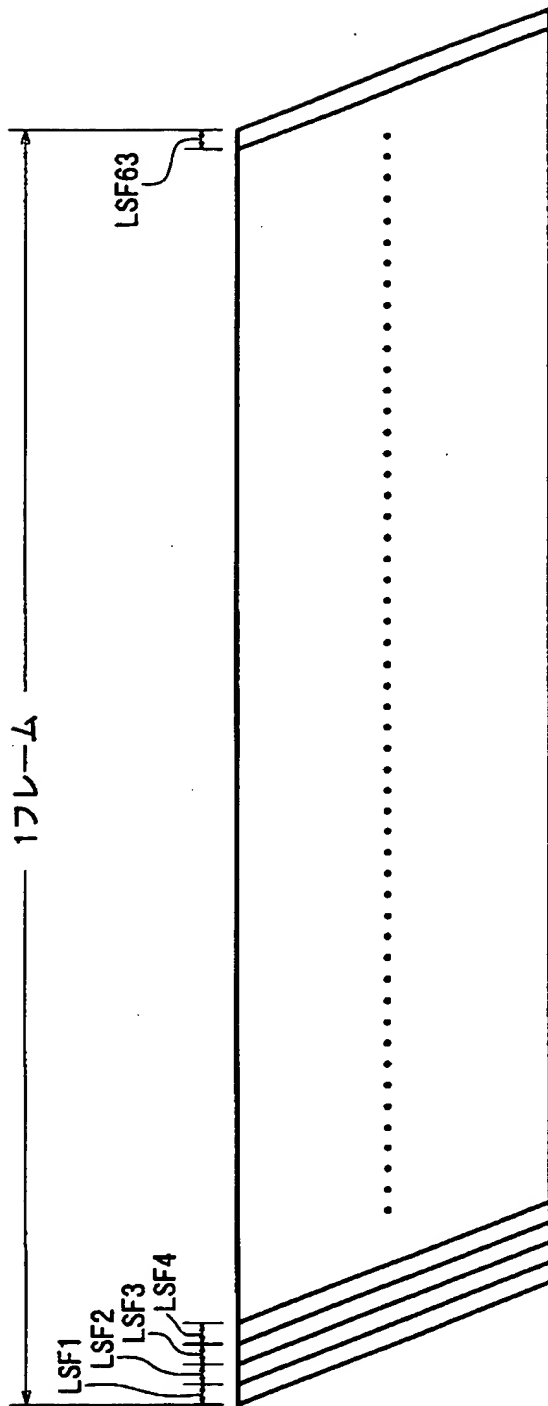
【図 2 0】

FIG. 20

オフセット電位	オン信号	オフ信号
	60V	0V
50V	-10V	50V

【図 2 1】

FIG. 21



【図 2 2】

FIG. 22A

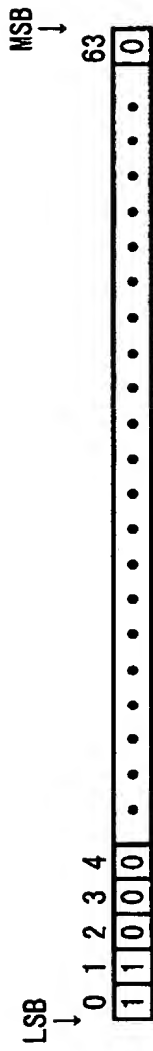
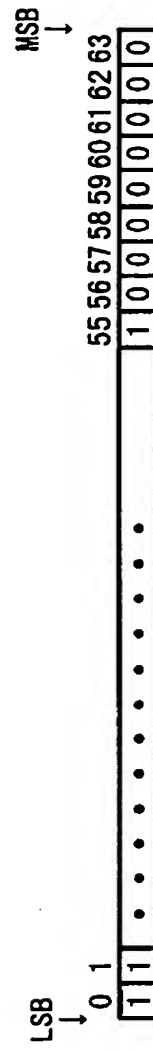
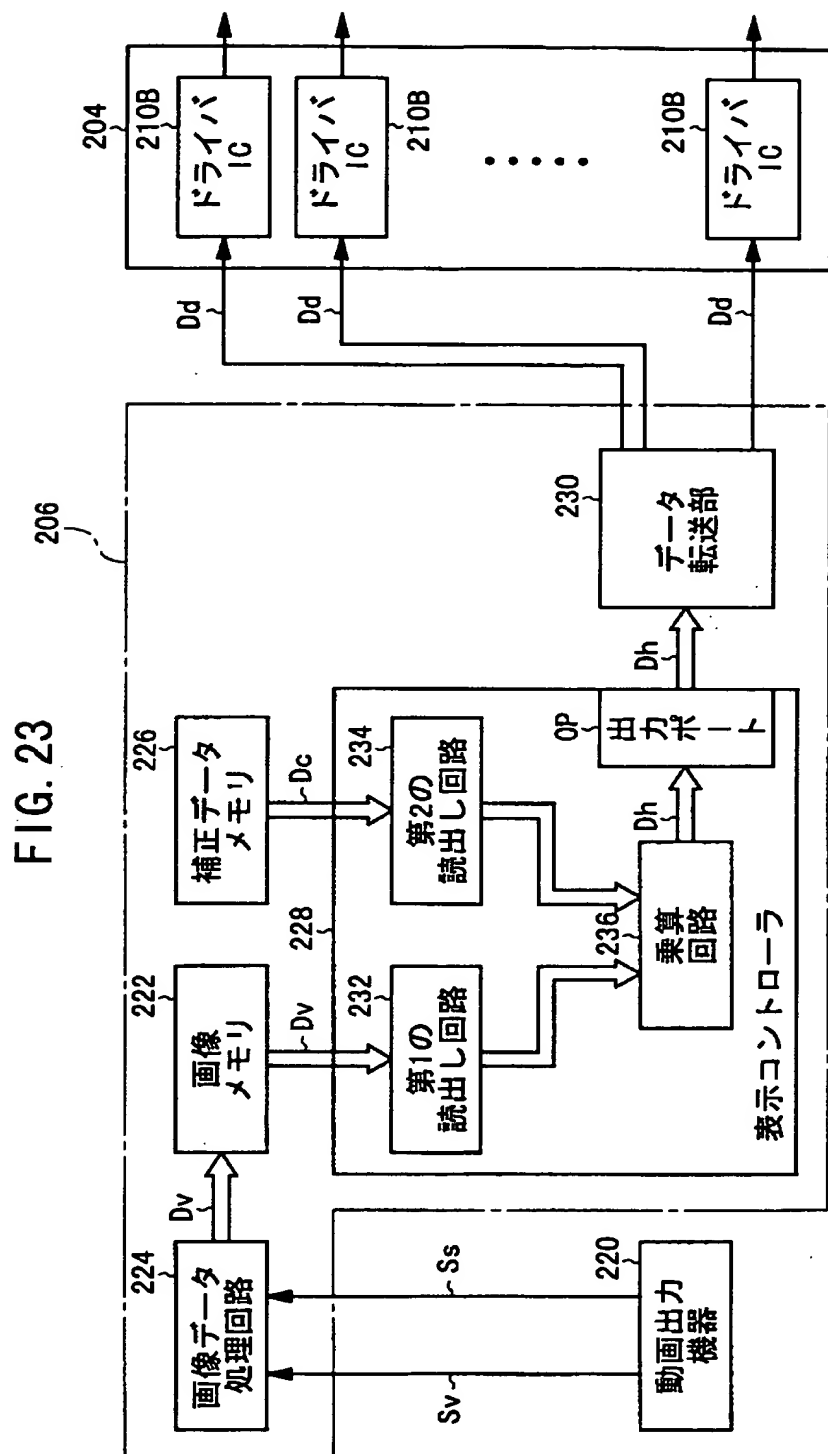


FIG. 22B

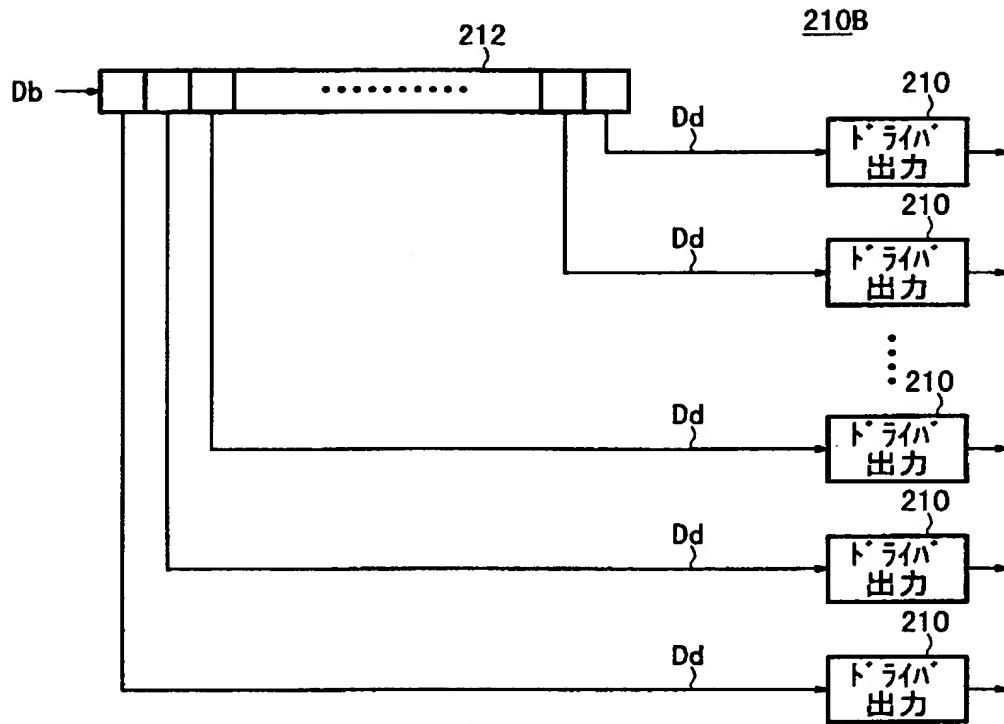


【図 23】



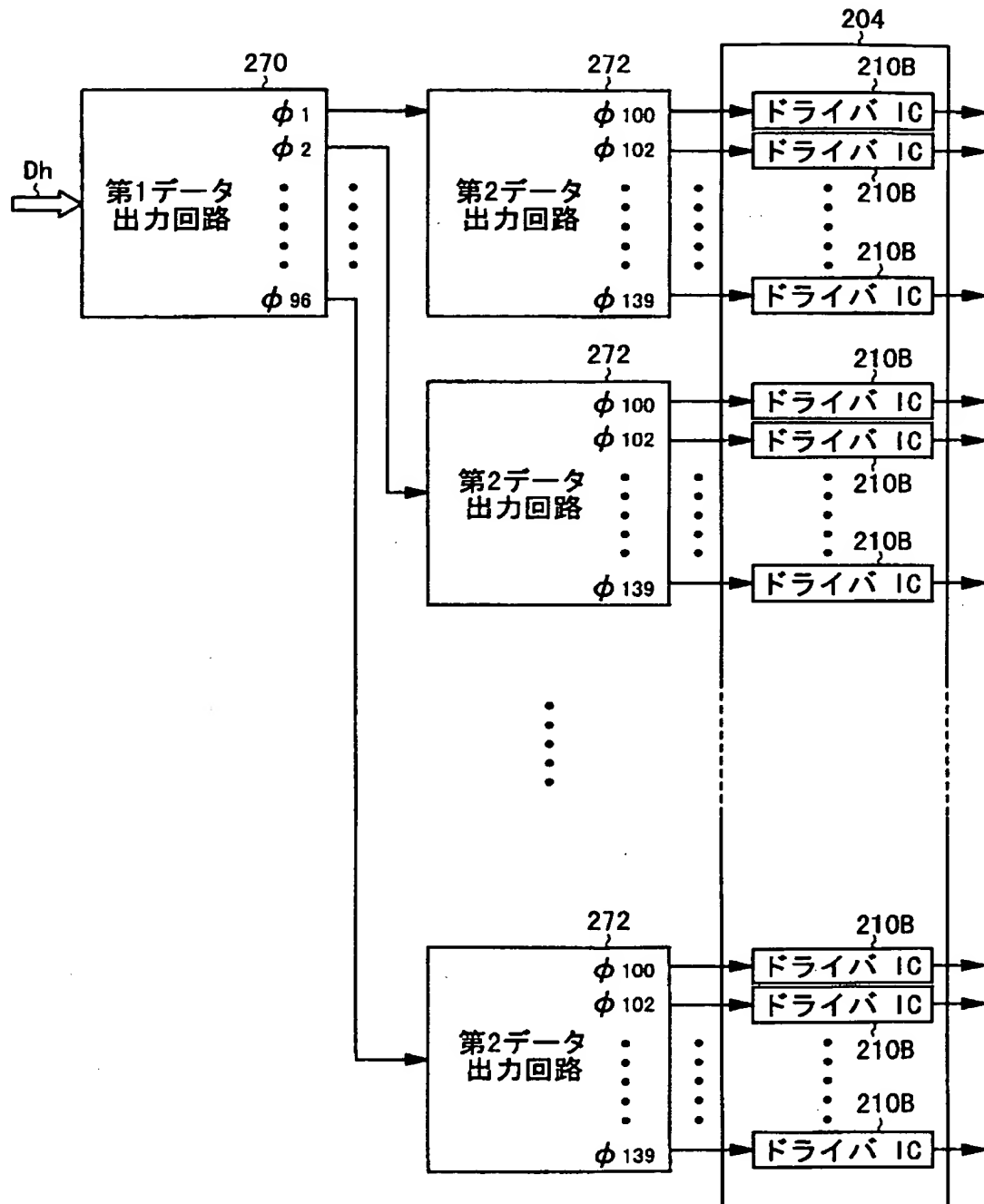
【図 2 4】

FIG. 24



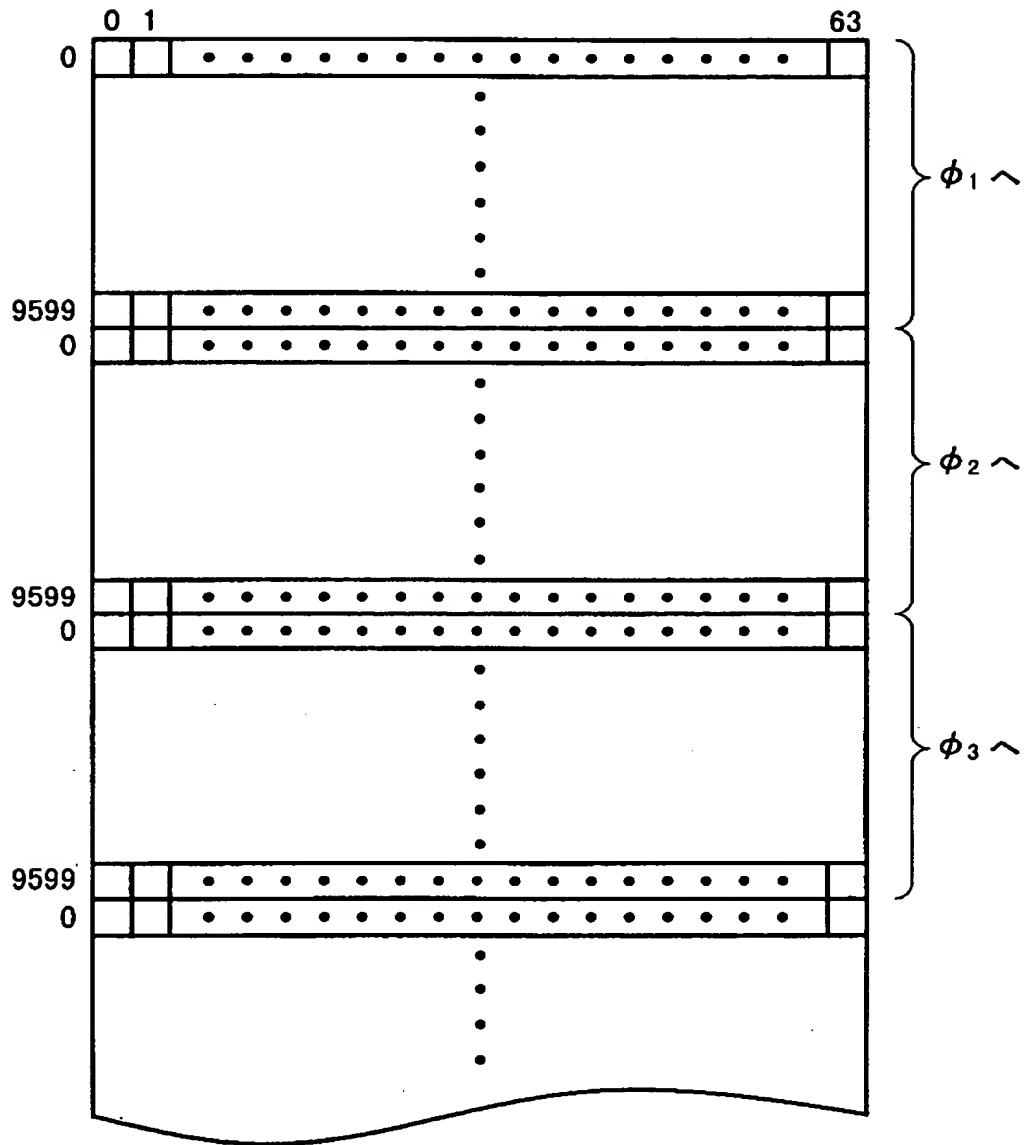
【図 2 5】

FIG. 25

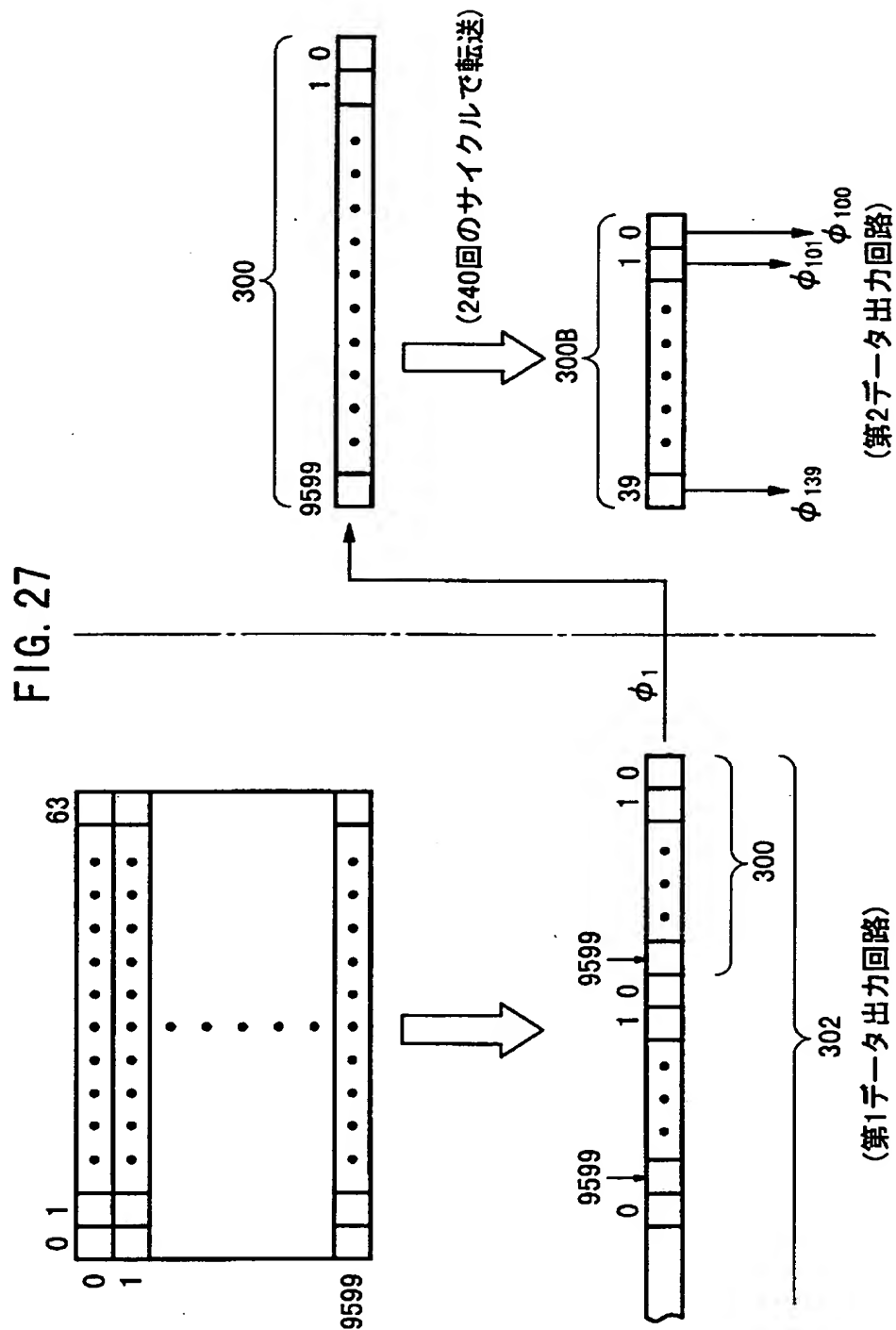


【図 2 6】

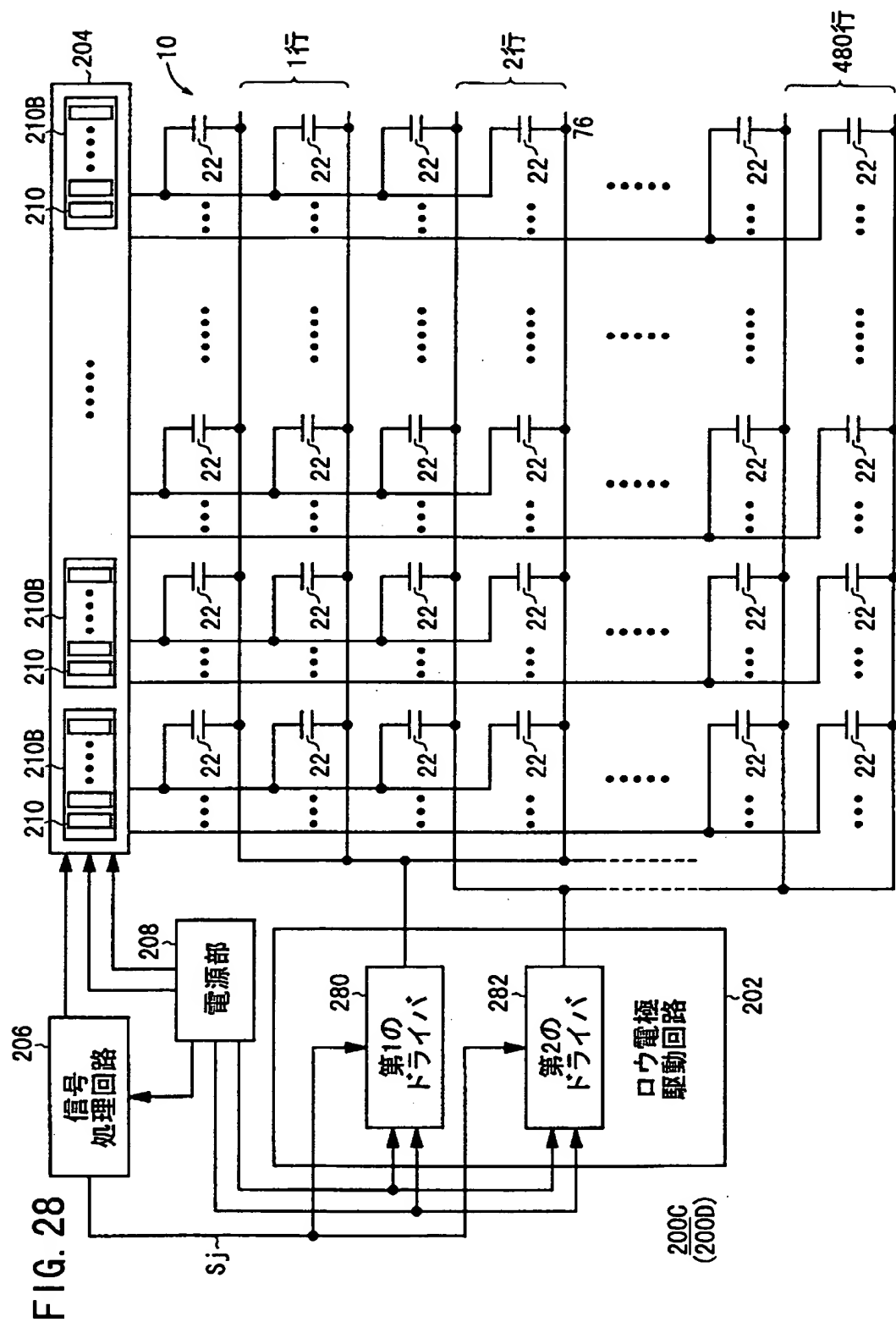
FIG. 26



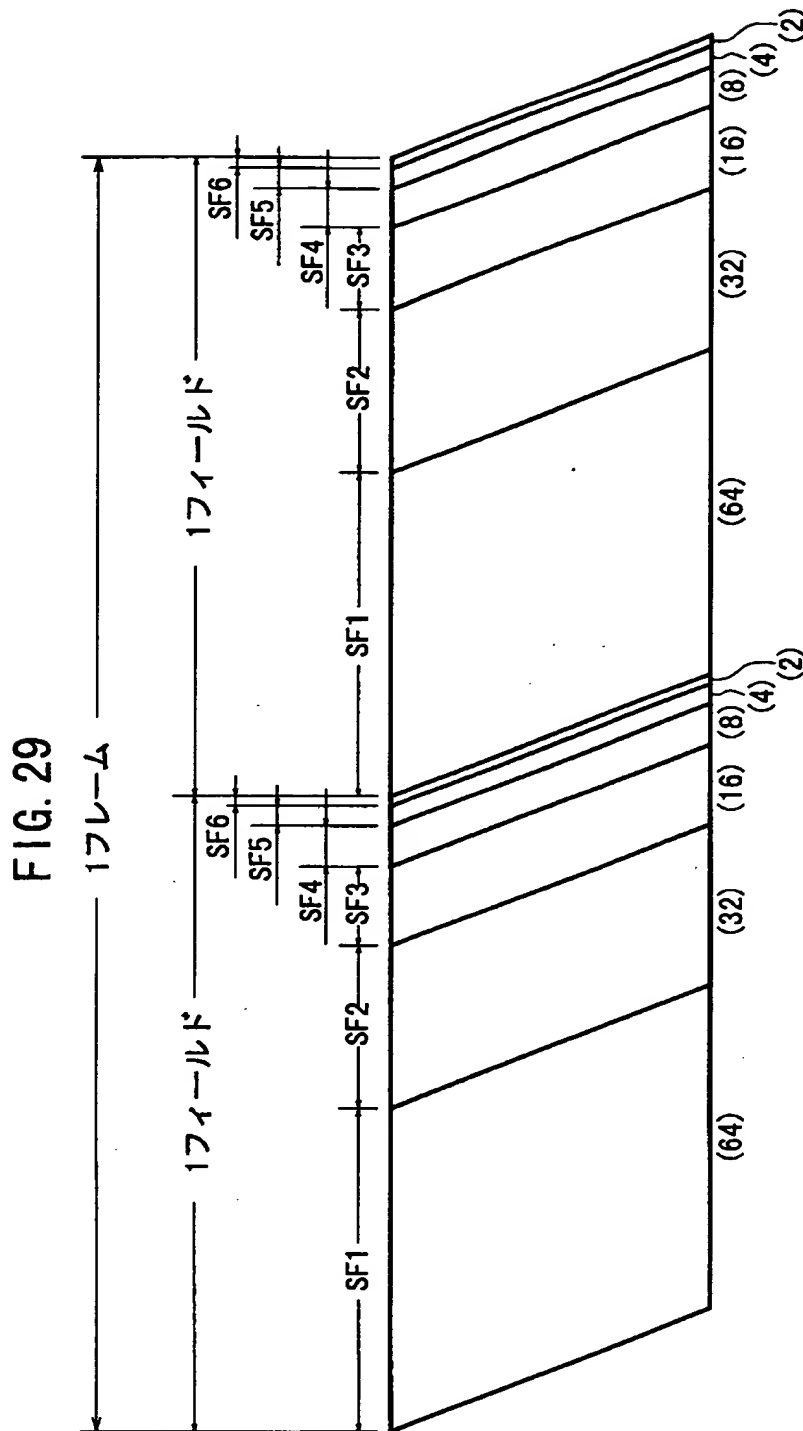
【図 27】



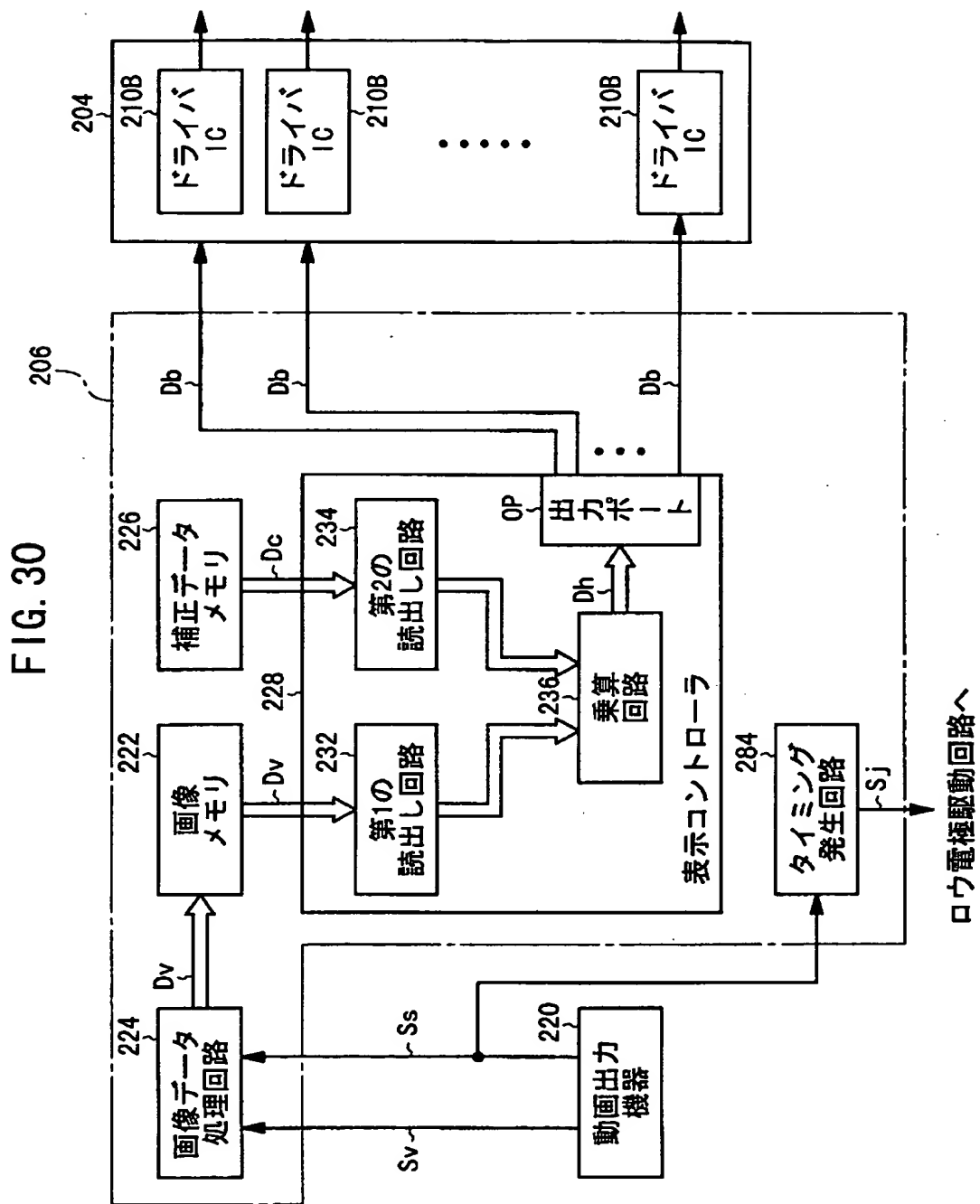
【图 28】



【図 2 9】



【図 30】



【図 3 1】

FIG. 31

		オン信号	オフ信号
		0V	60V
選択信号	10V	-10V (発光)	50V (消光)
非選択信号	-50V	50V (発光)	110V (消光)

【図 3 2】

FIG. 32

		オン信号	オフ信号
		0V	60V
選択信号	0V	0V	60V
非選択信号	-60V	60V	120V

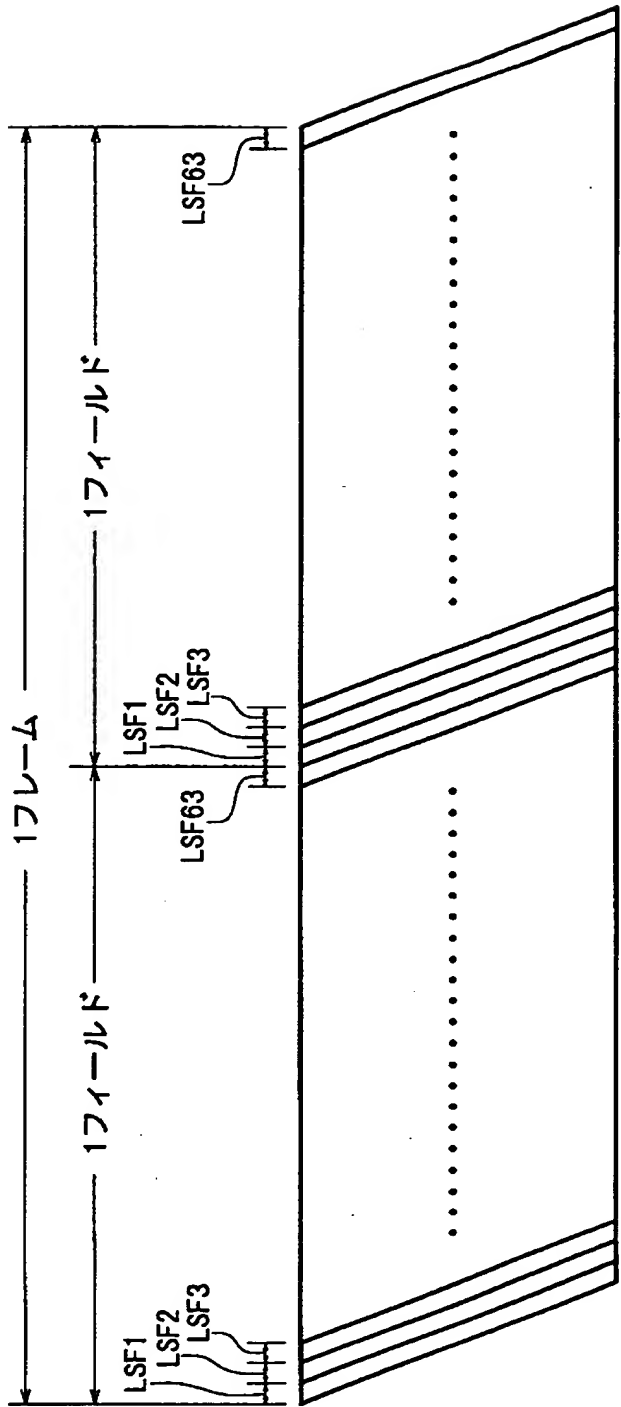
【図 3 3】

FIG. 33

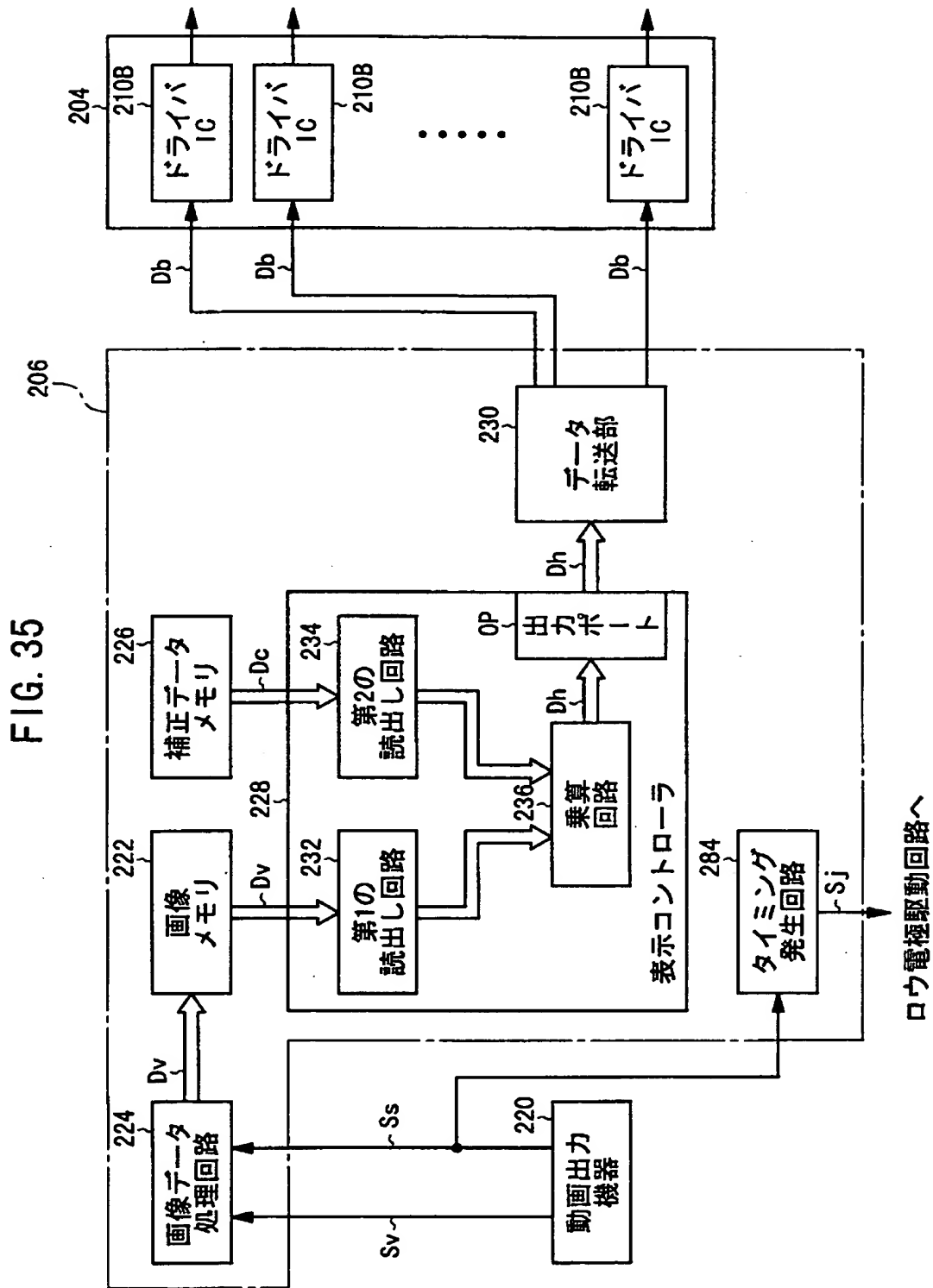
		オン信号	オフ信号
		60V	0V
選択信号	50V	-10V	50V
非選択信号	110V	50V	110V

【 図 3 4 】

FIG. 34

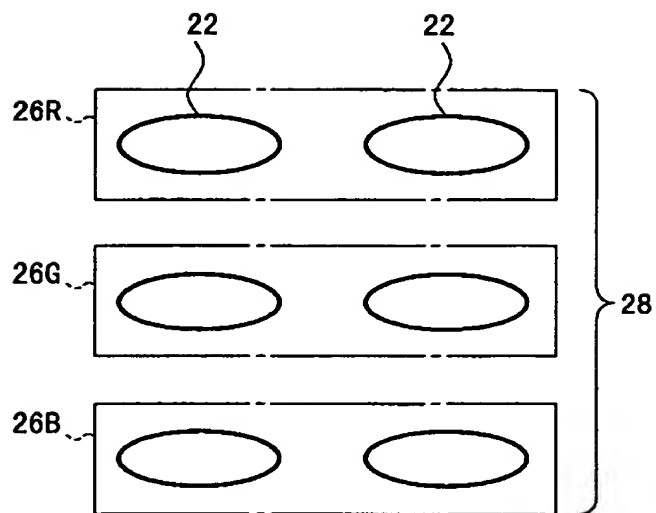


【図 35】

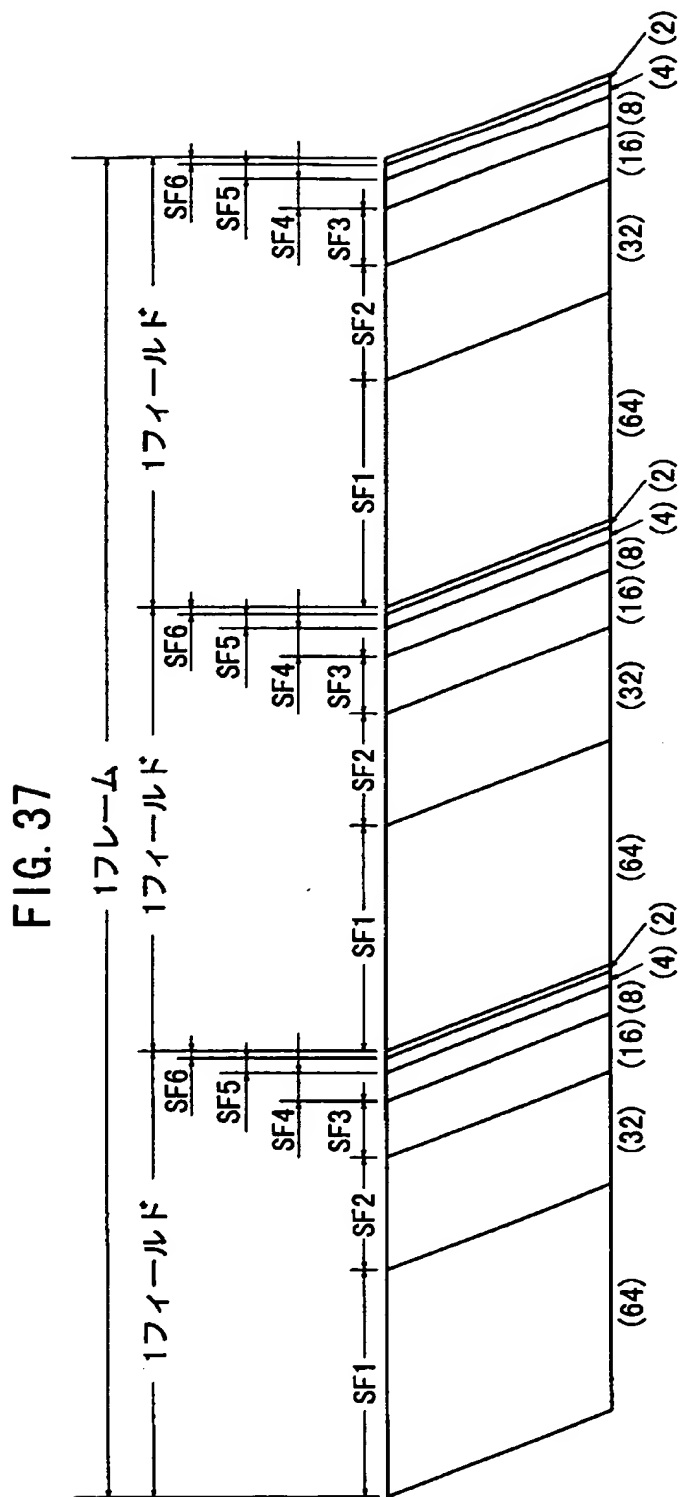


【図 3 6】

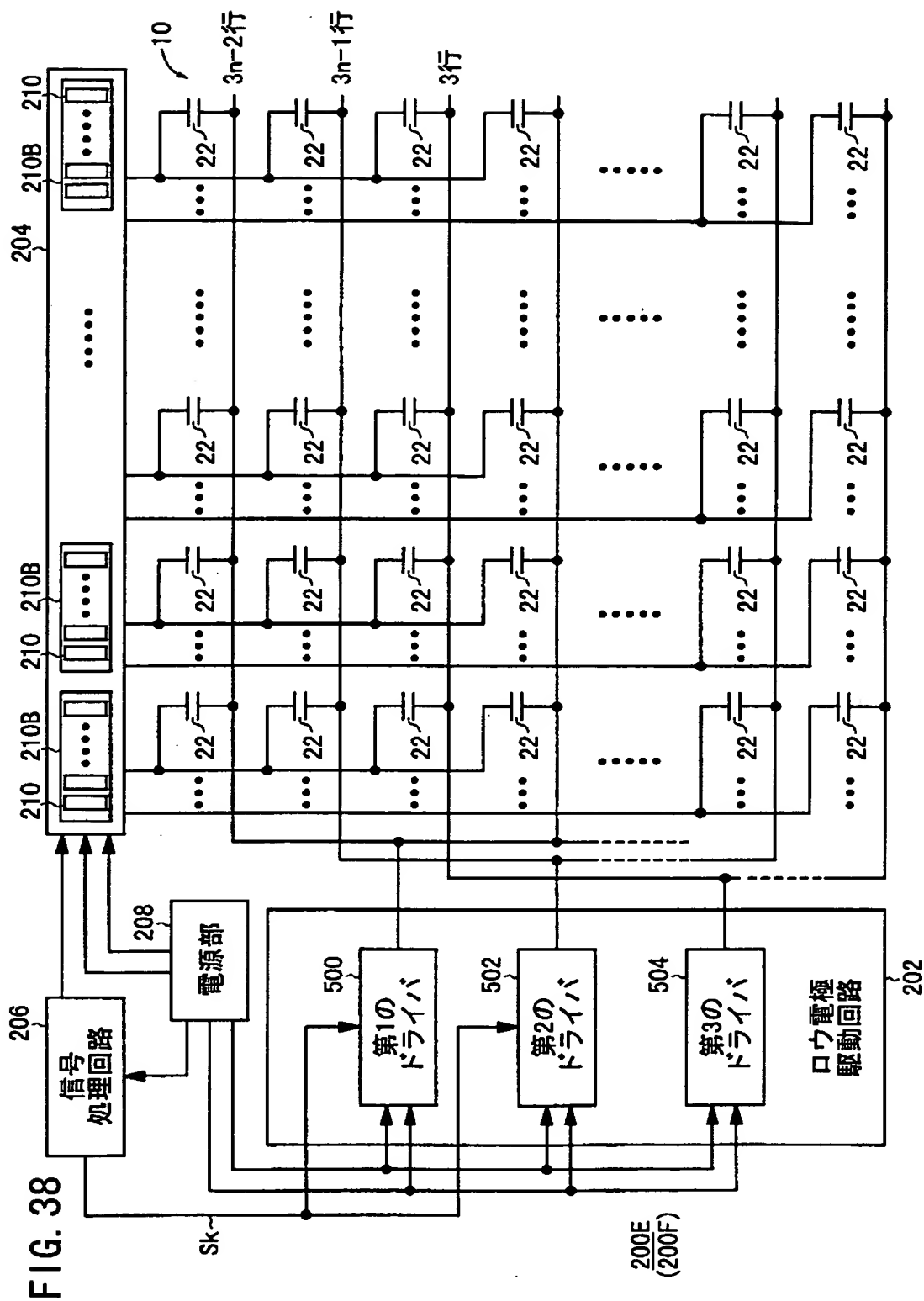
FIG. 36



【図 37】



【図 38】



【図 39】

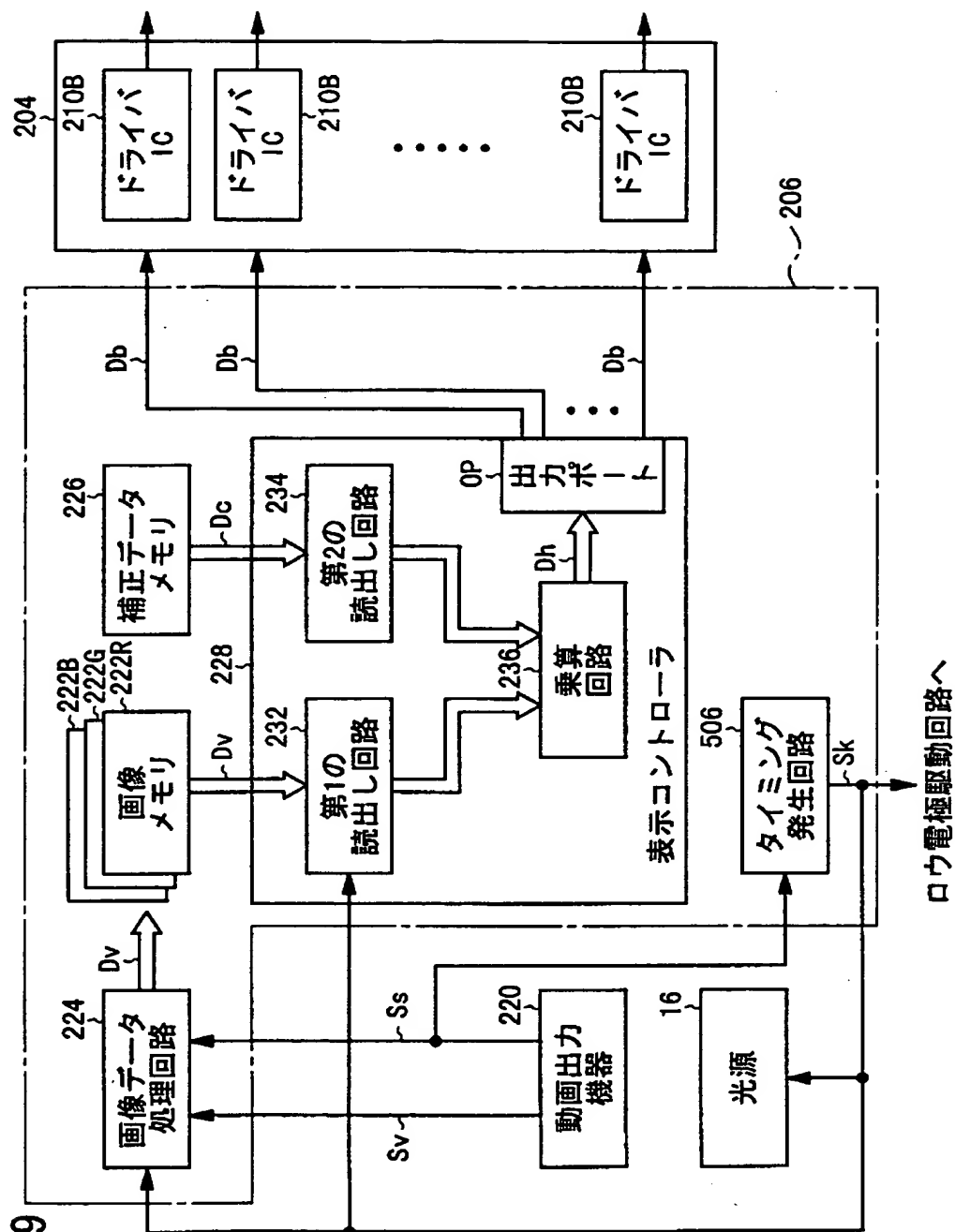
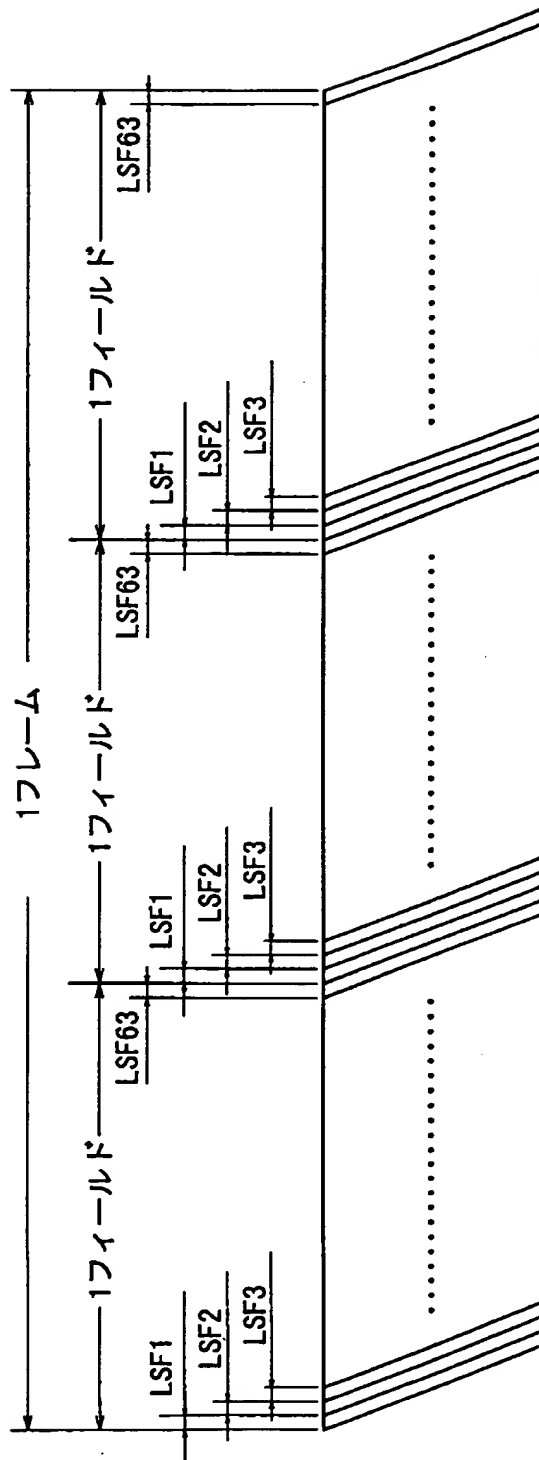


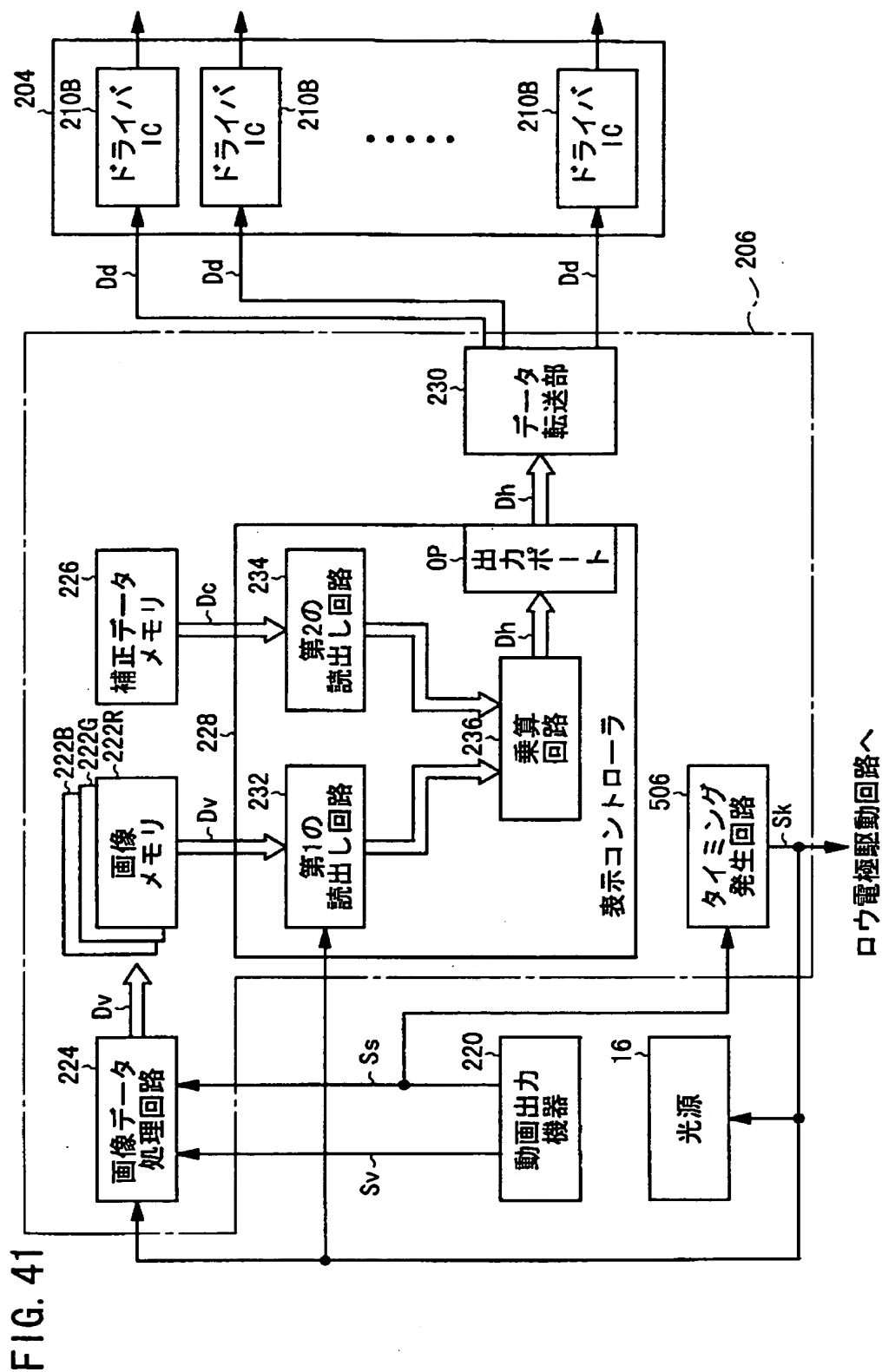
FIG. 39

【図 4 0】

FIG. 40



【図 4 1】



【図 4 2】

FIG. 42A

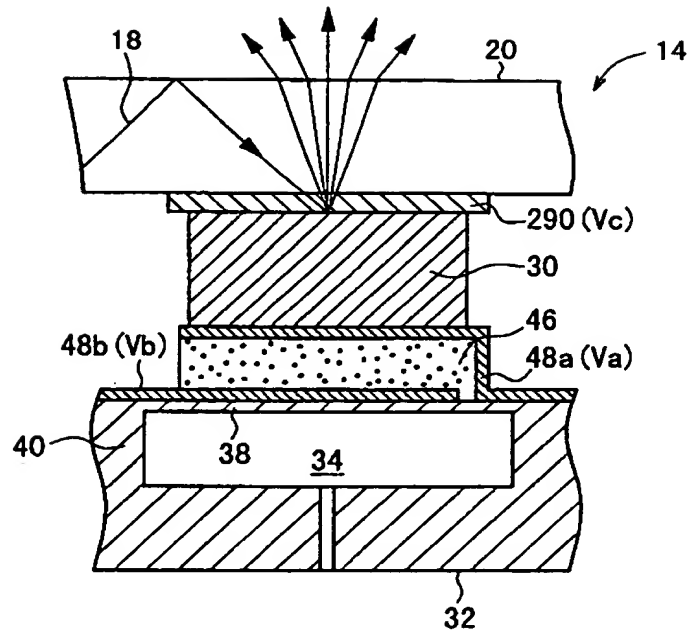
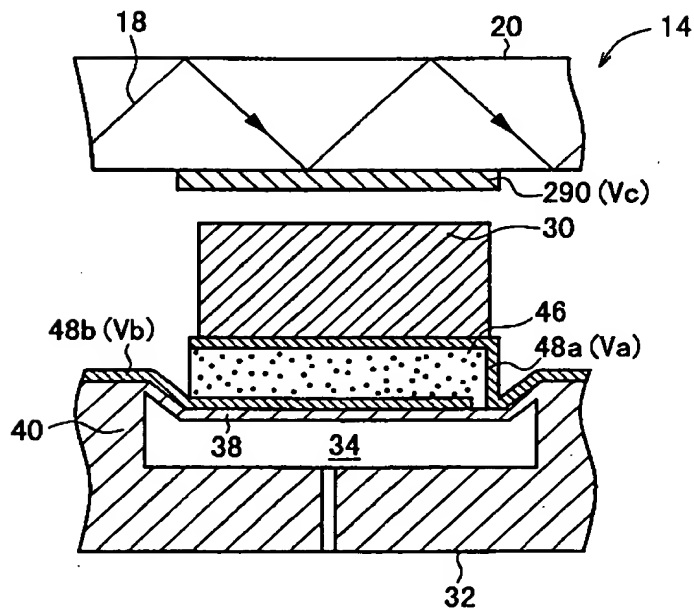


FIG. 42B



【図 43】

FIG. 43A

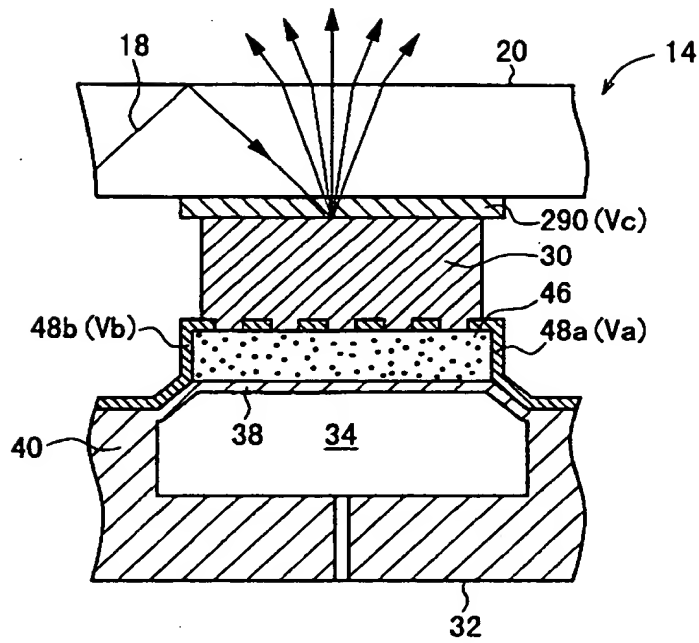
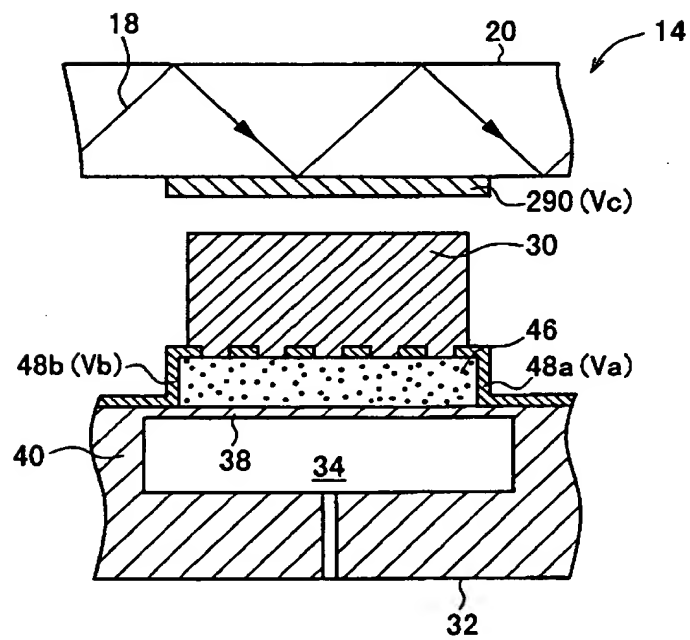
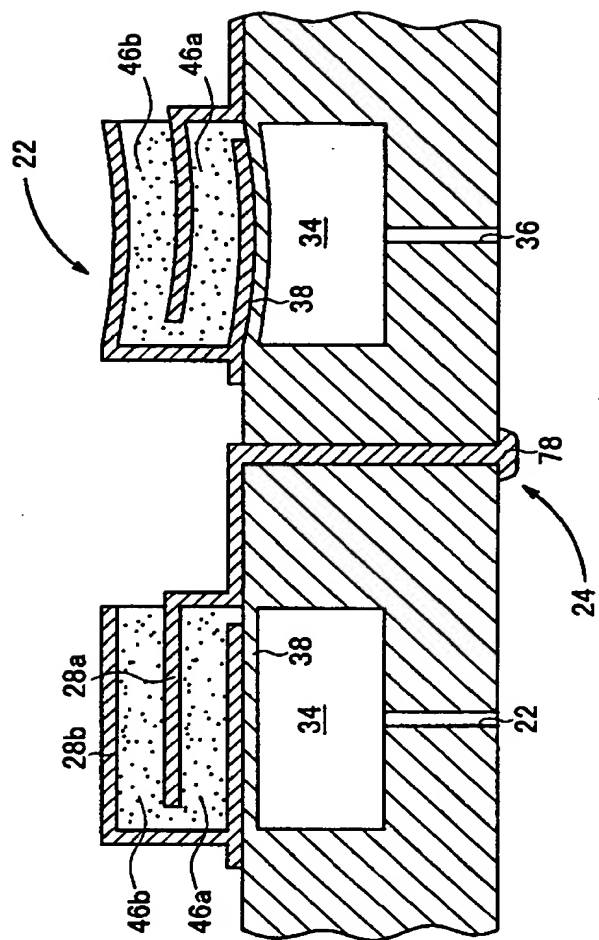


FIG. 43B



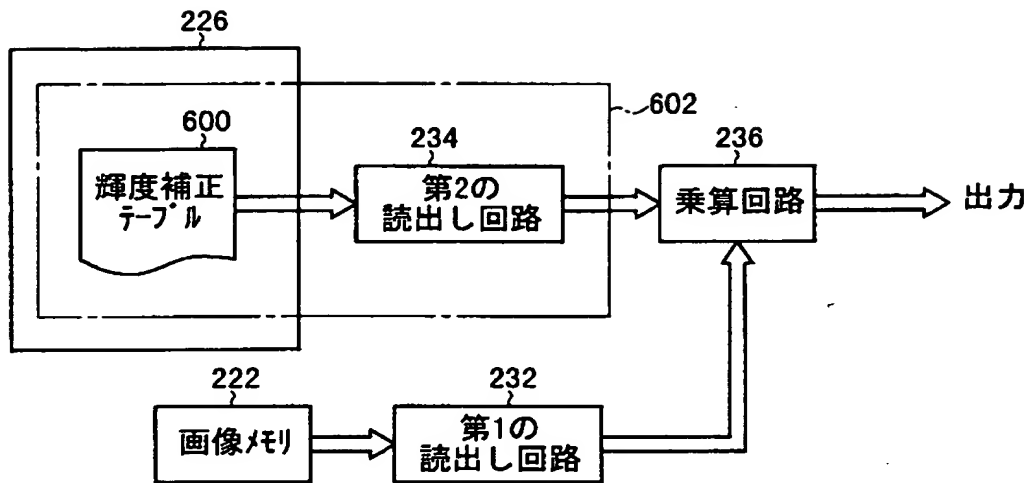
【図 4 4】

FIG. 44



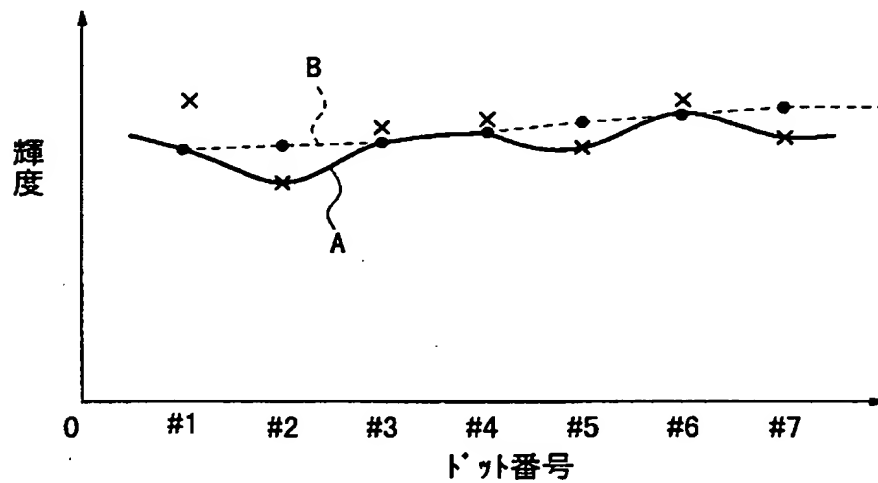
【図 4 5】

FIG. 45



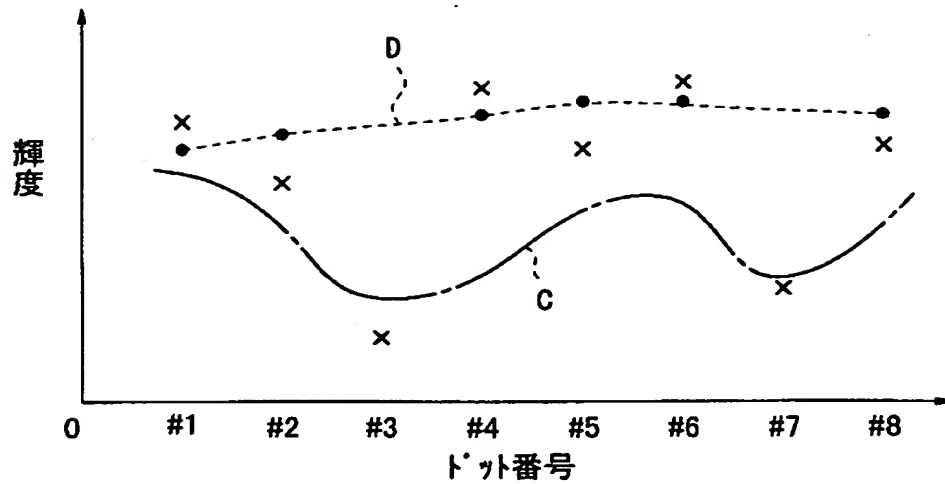
【図 4 6】

FIG. 46



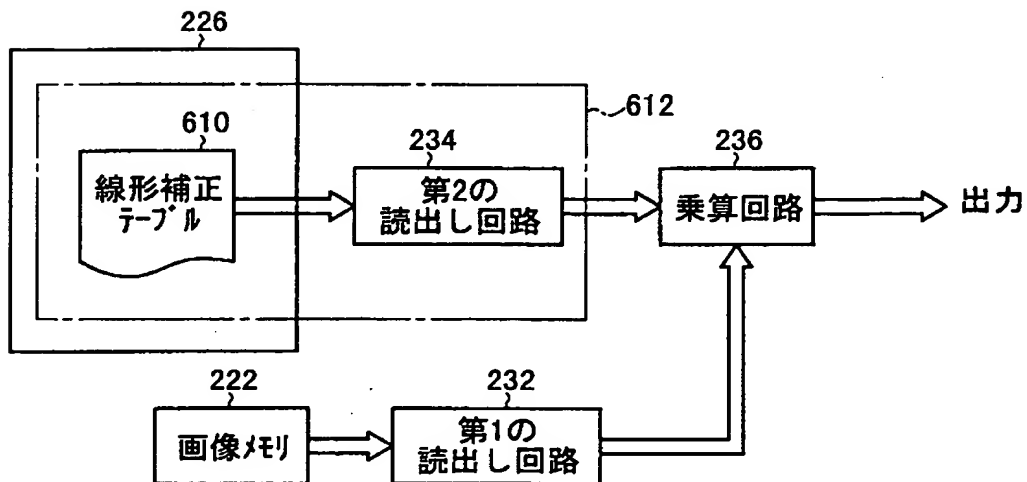
【図 47】

FIG. 47



【図 48】

FIG. 48



【図 4 9】

FIG. 49A

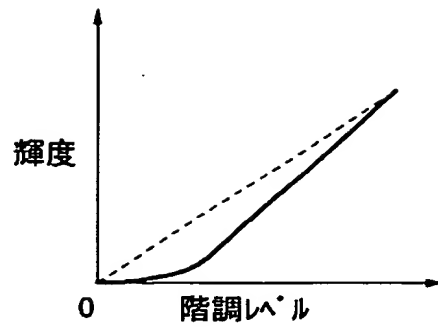


FIG. 49B

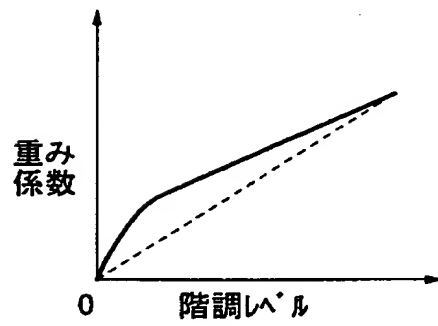
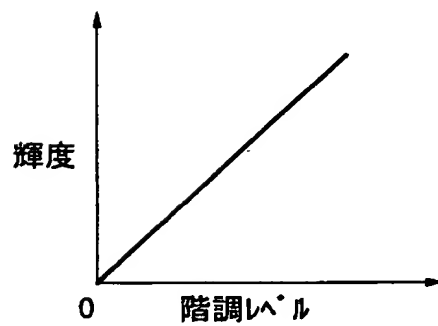


FIG. 49C



【図 5 0】

FIG. 50A

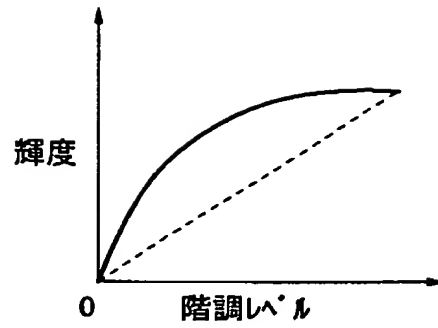


FIG. 50B

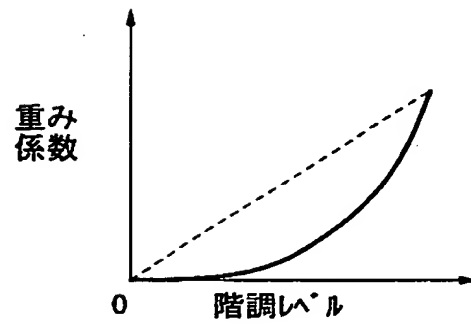
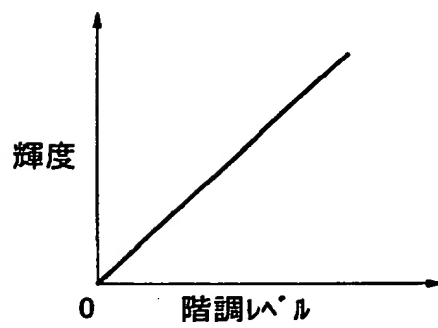
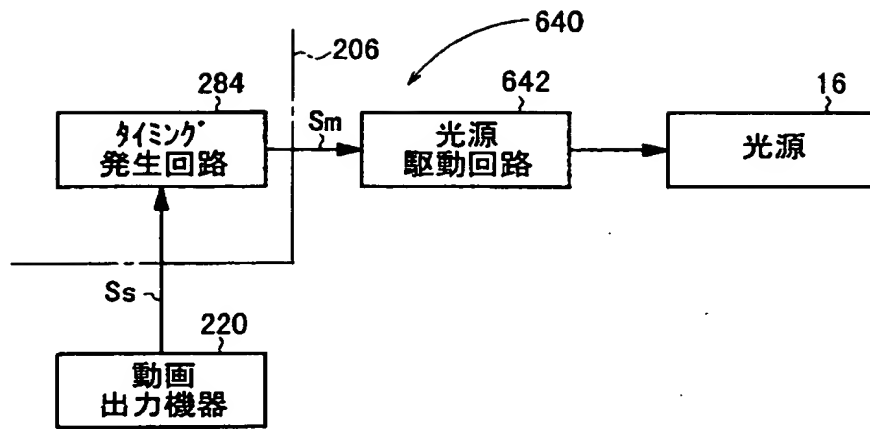


FIG. 50C



【図 5 1】

FIG. 51



【図 5 2】

FIG. 52A

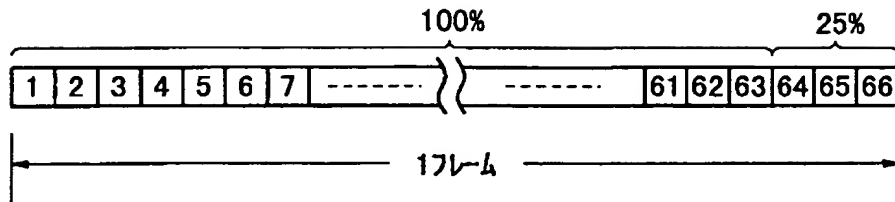
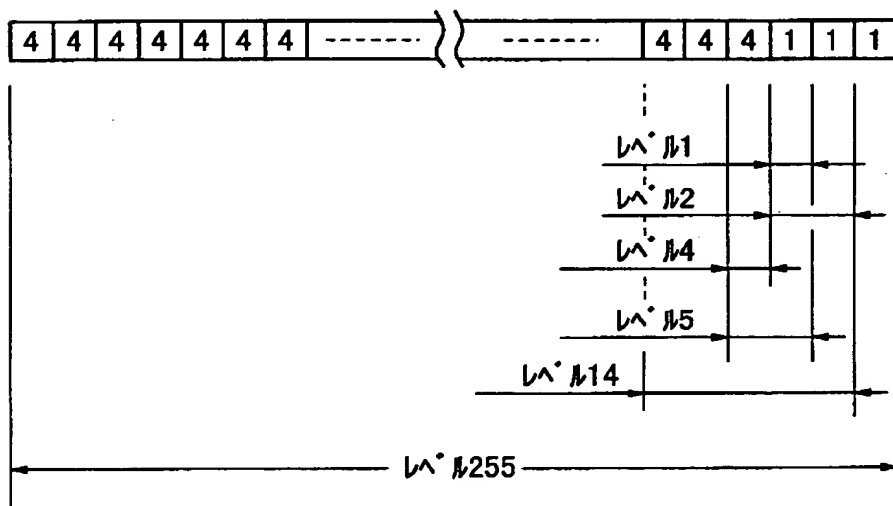


FIG. 52B



【図 5 3】

FIG. 53A

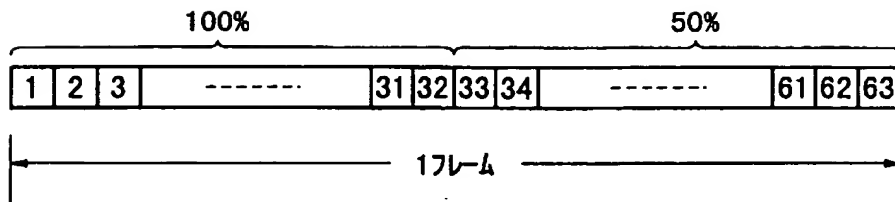
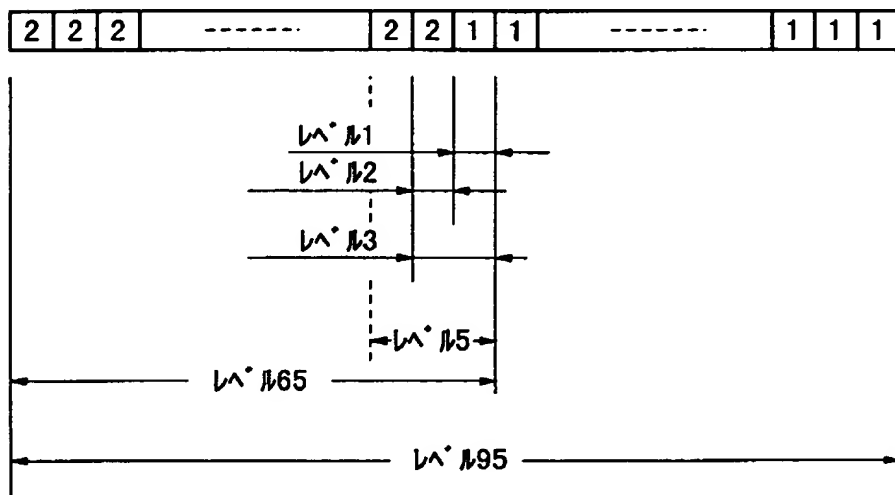
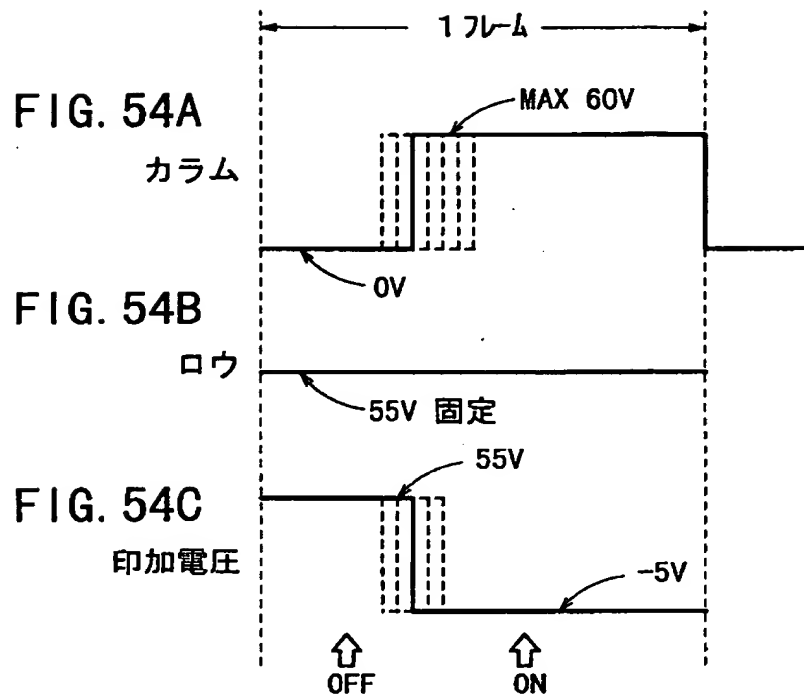


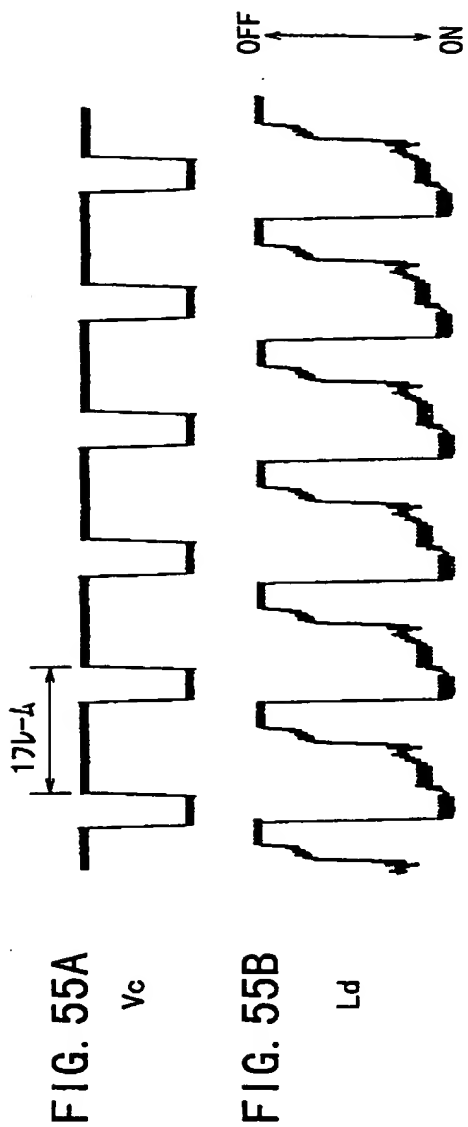
FIG. 53B



【図 54】



【図 55】



【図 5 6】

FIG. 56A

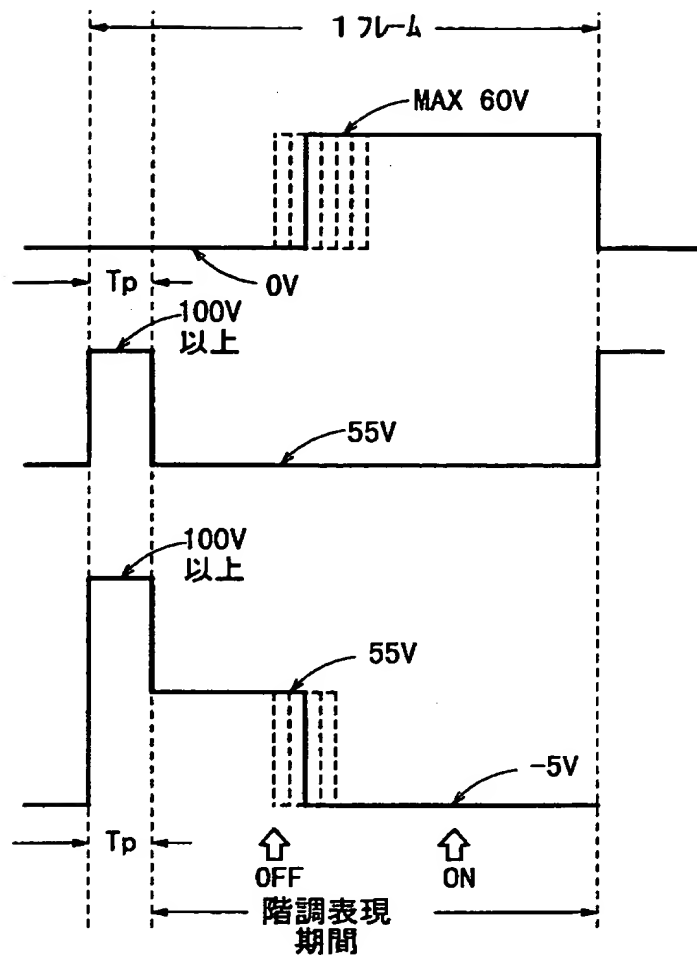
カラム

FIG. 56B

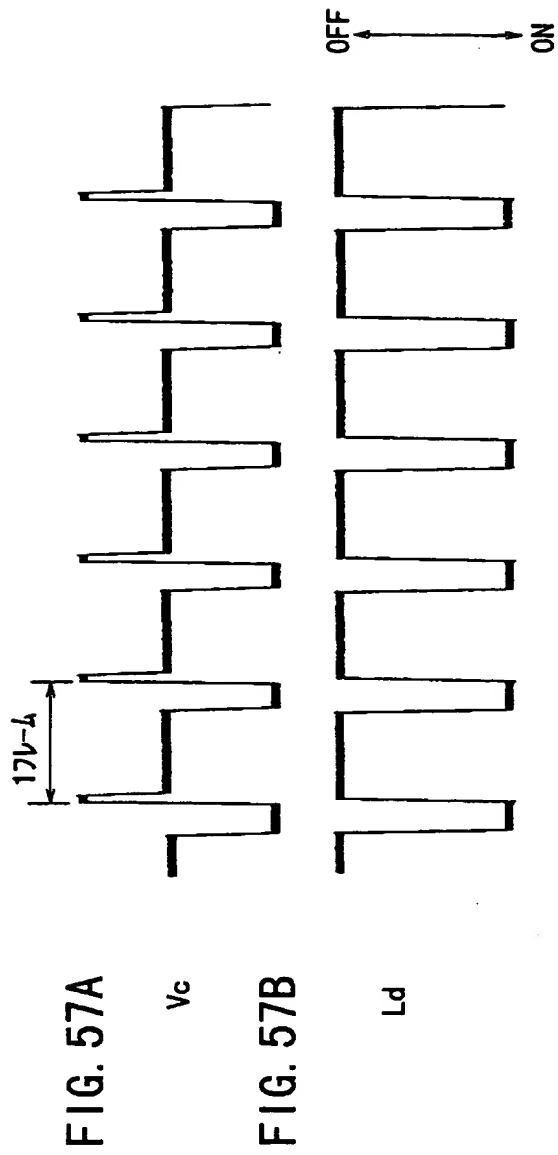
ロウ

FIG. 56C

印加電圧

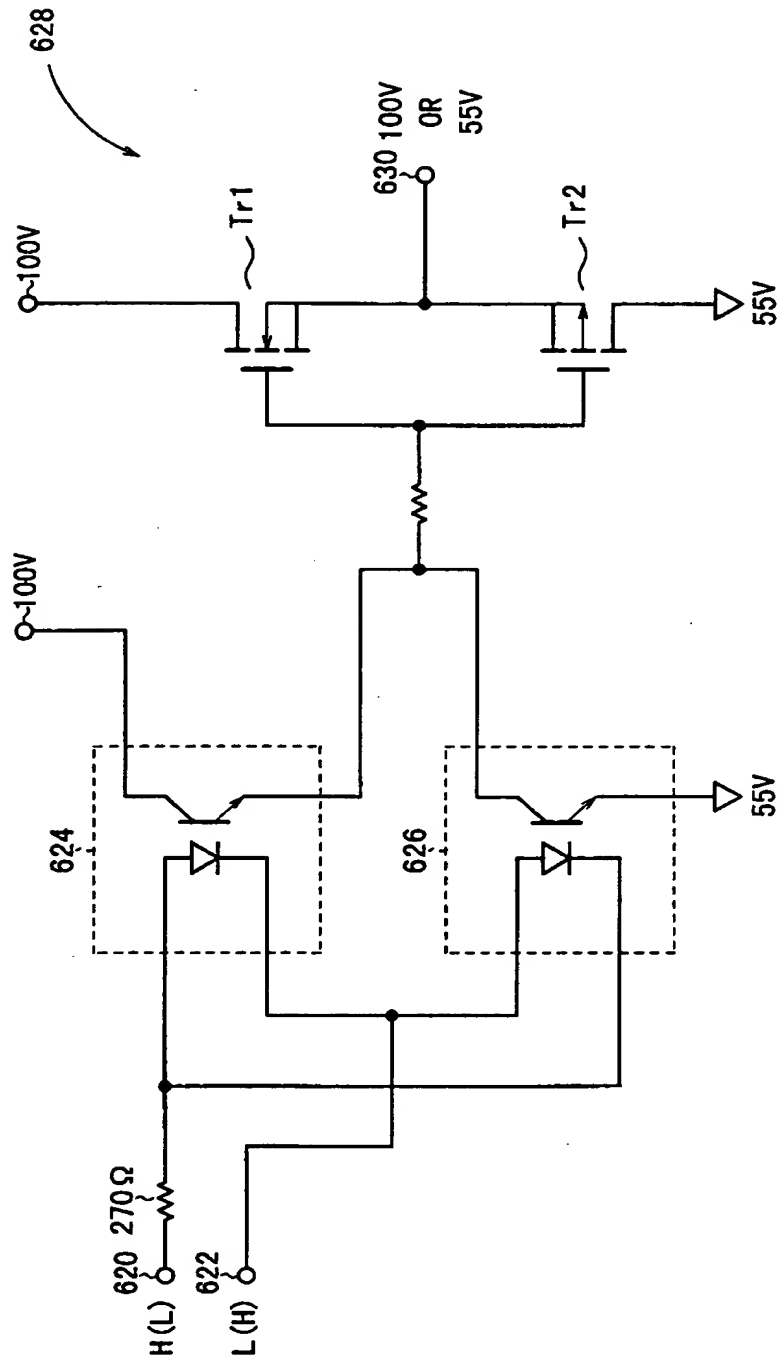


【図 57】

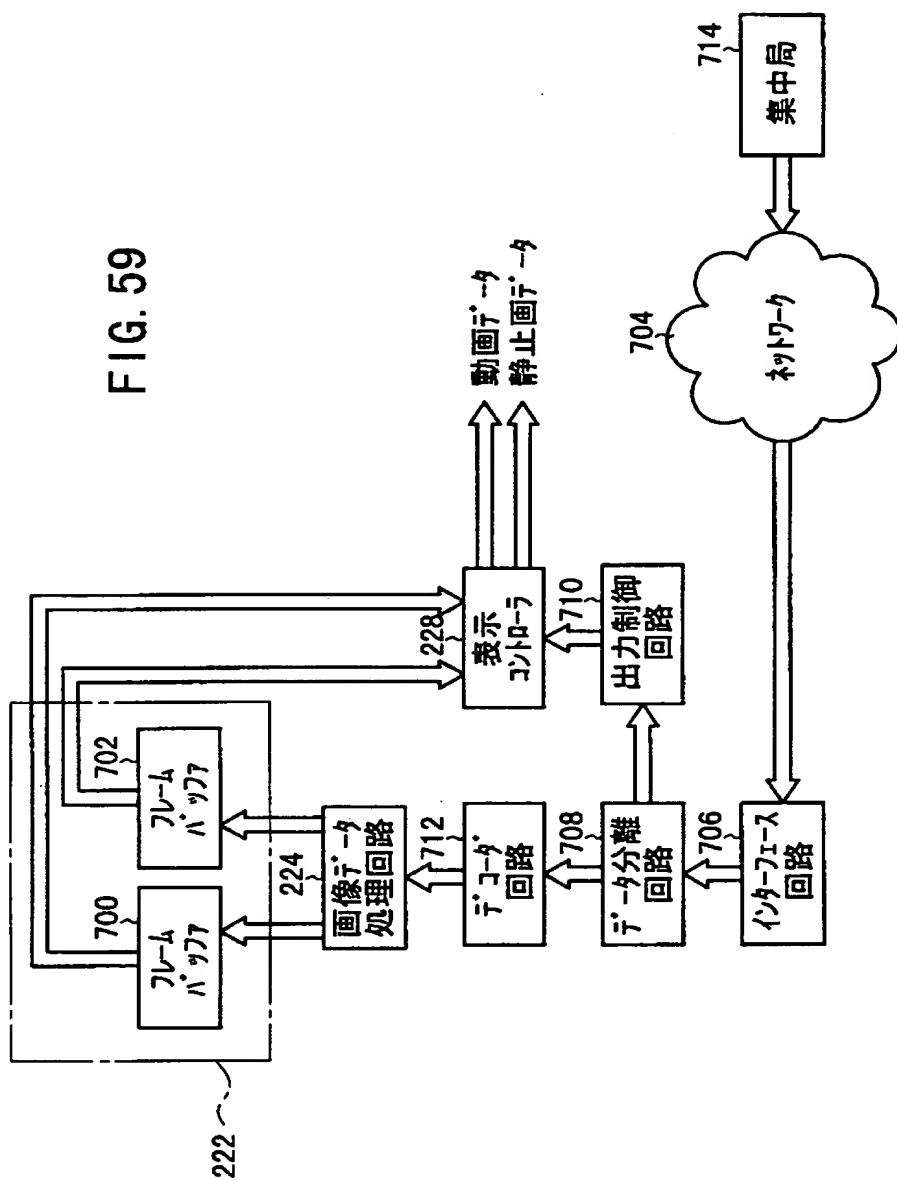


【図 5 8】

FIG. 58

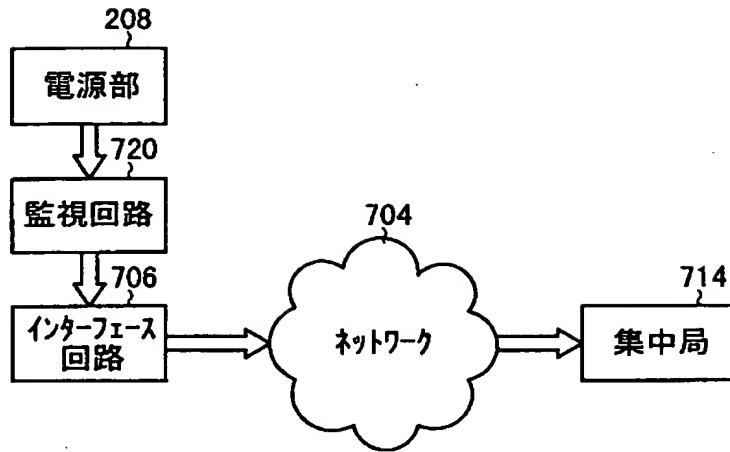


【图 5 9】

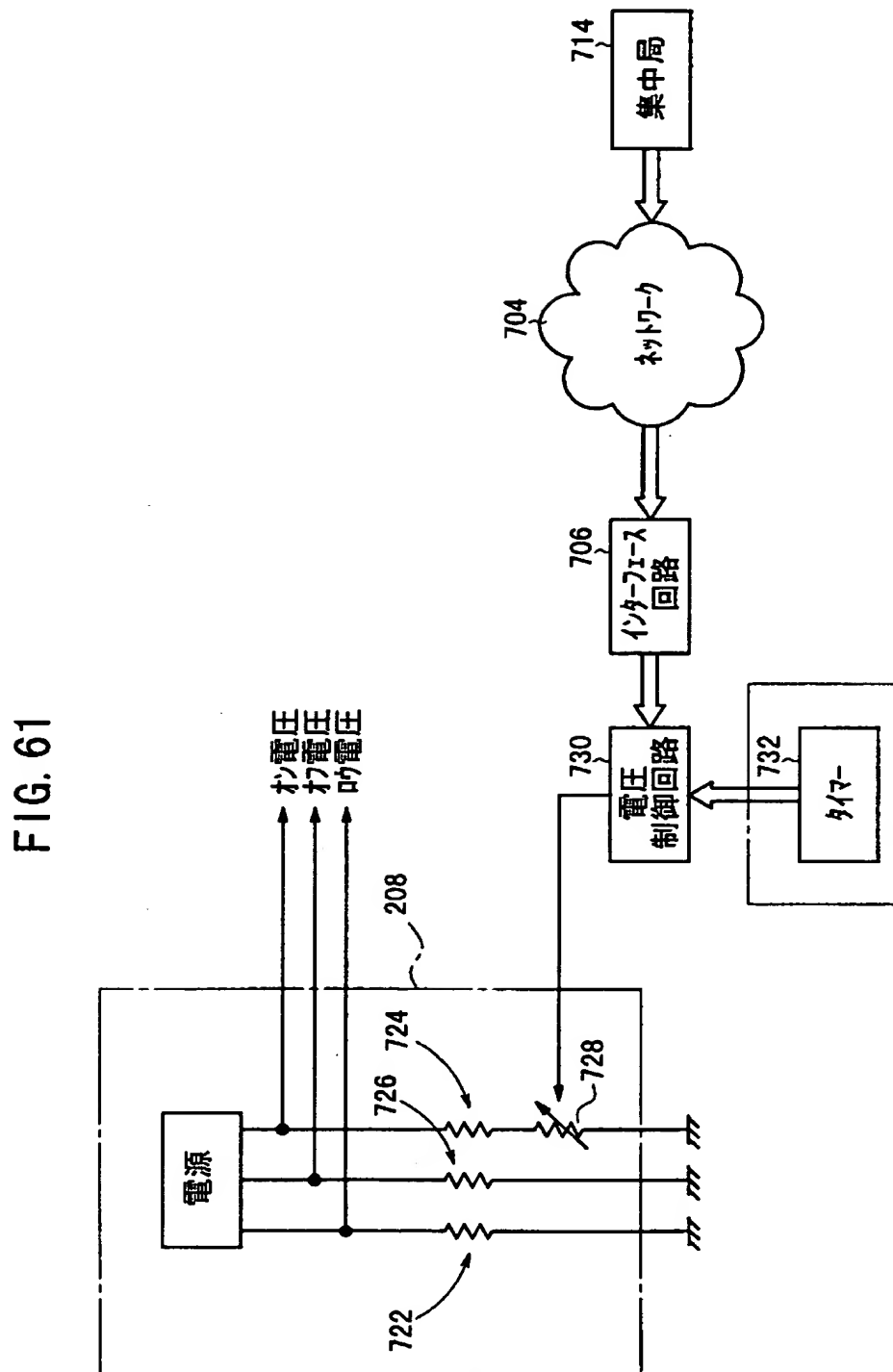


【図 6 0】

FIG. 60

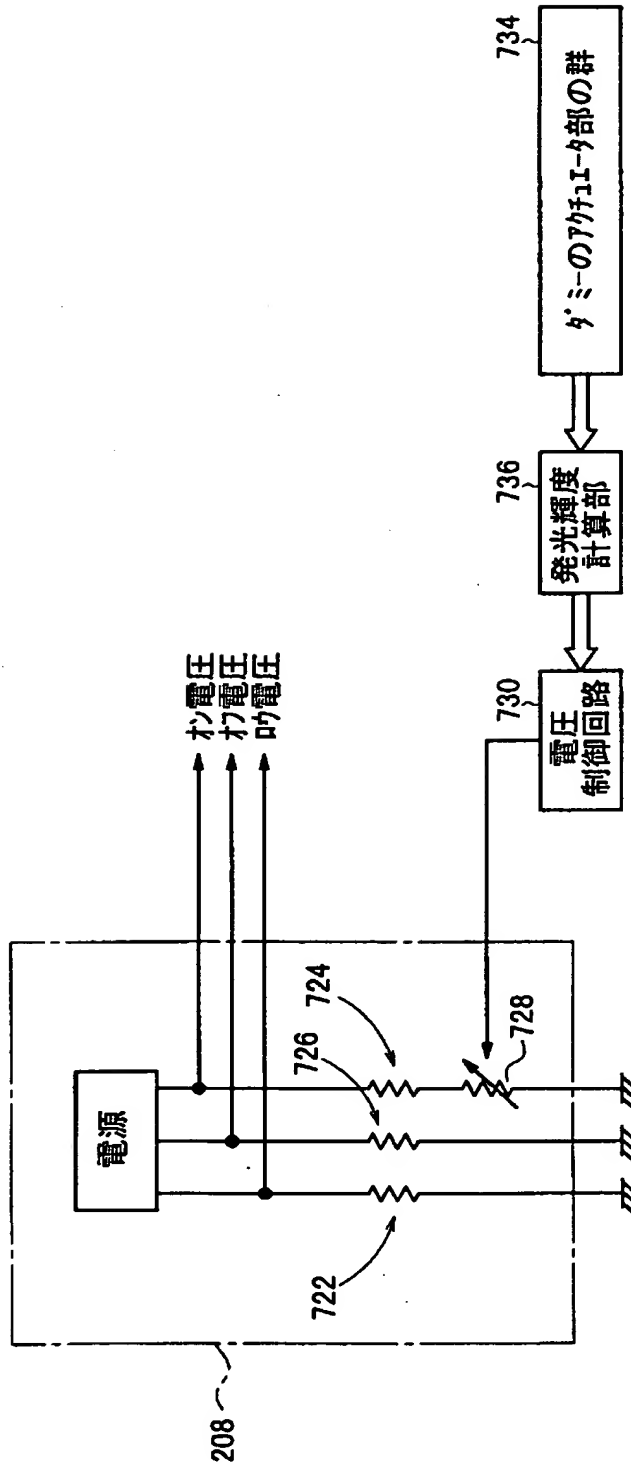


【图 6 1】

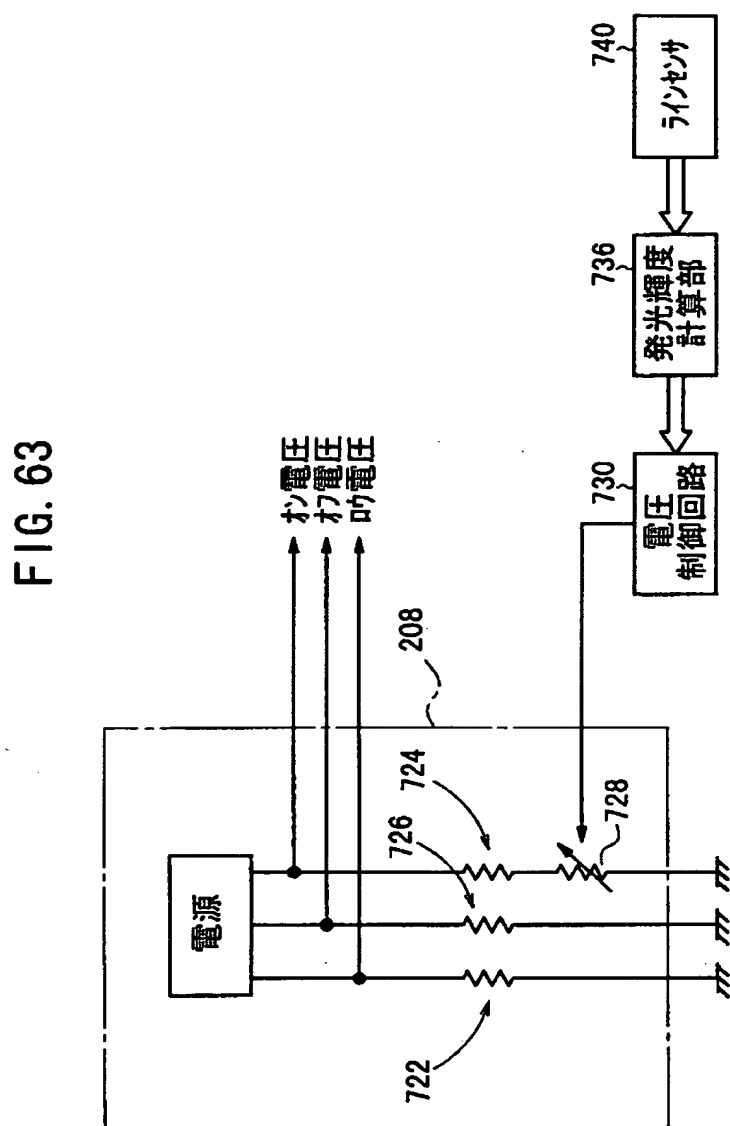


【図 6 2】

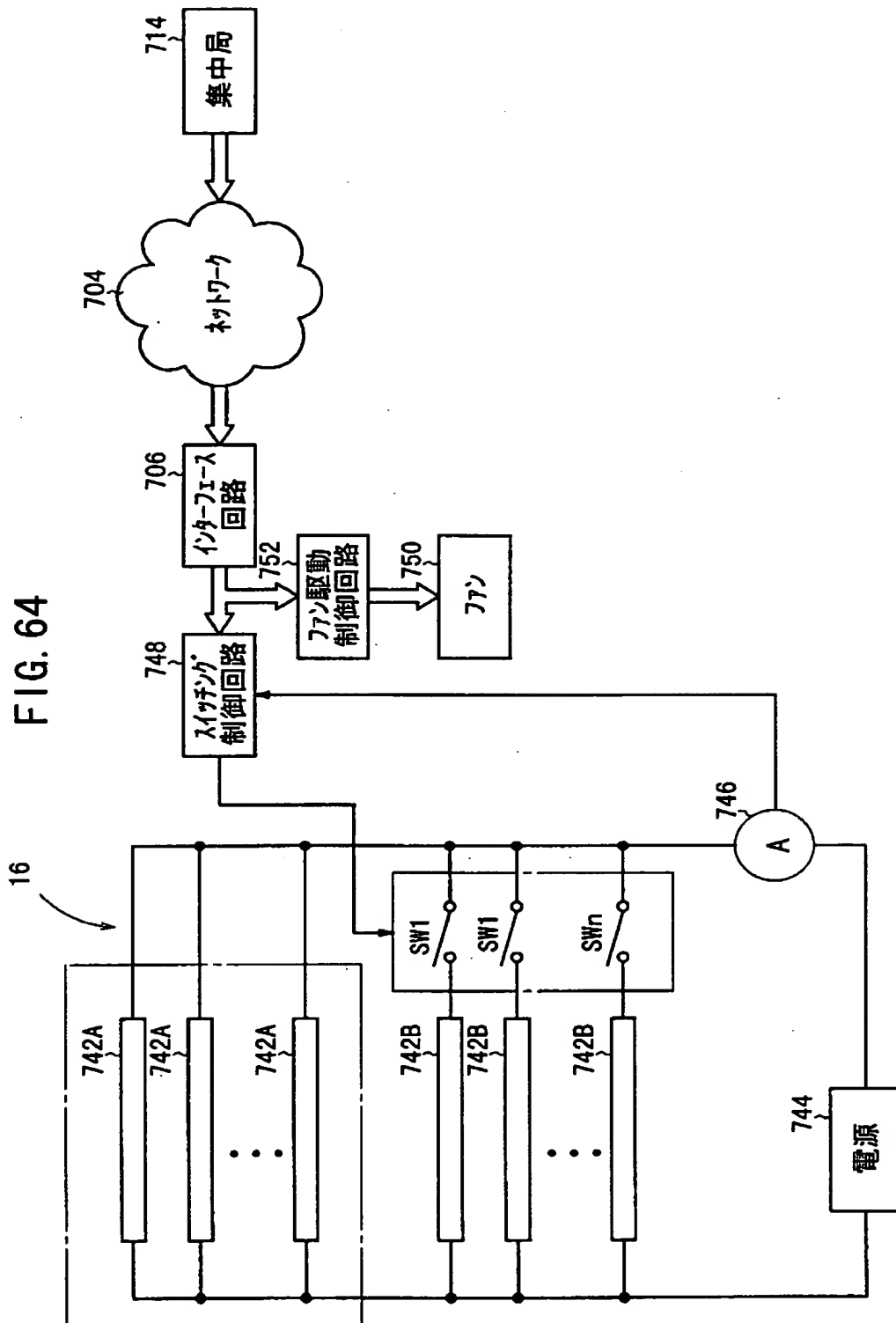
FIG. 62



【图 6 3】

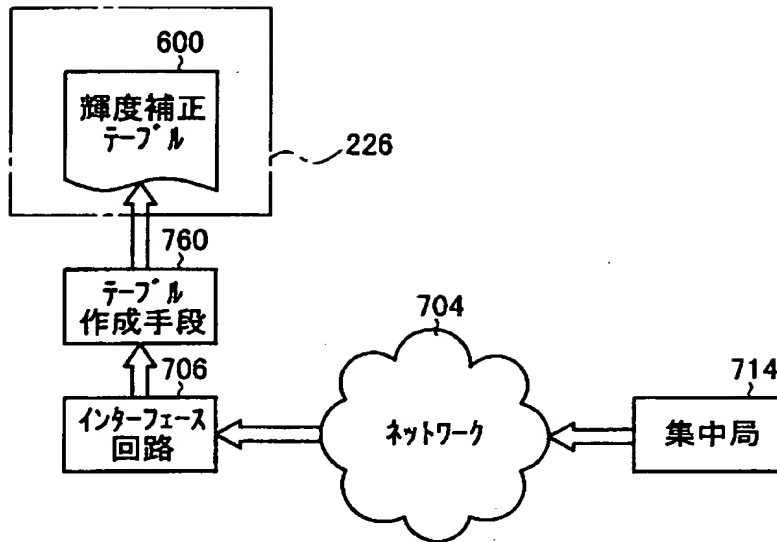


【図 64】



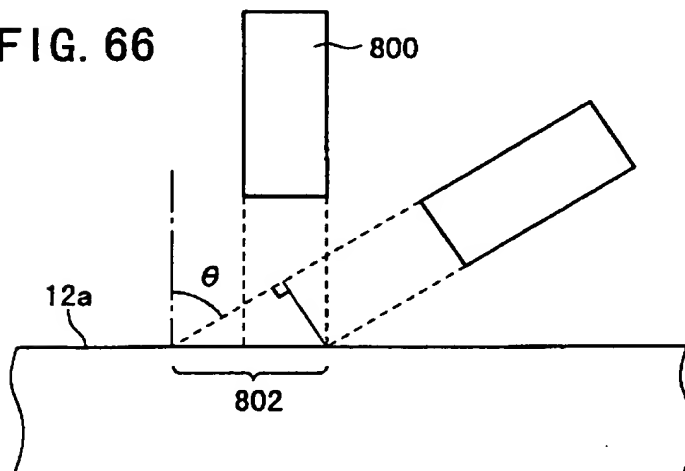
【図 6 5】

FIG. 65



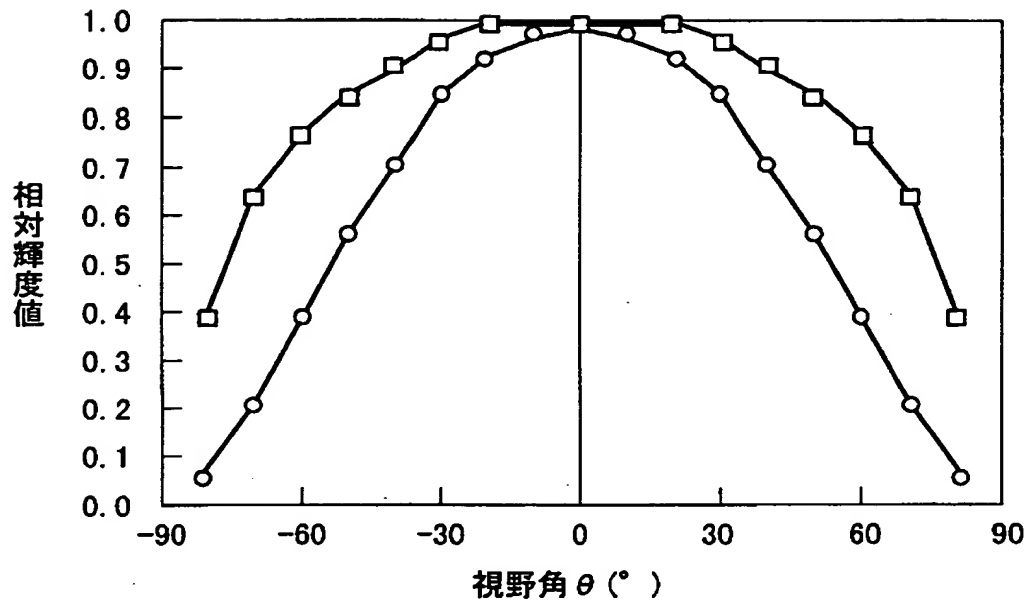
【図 6 6】

FIG. 66



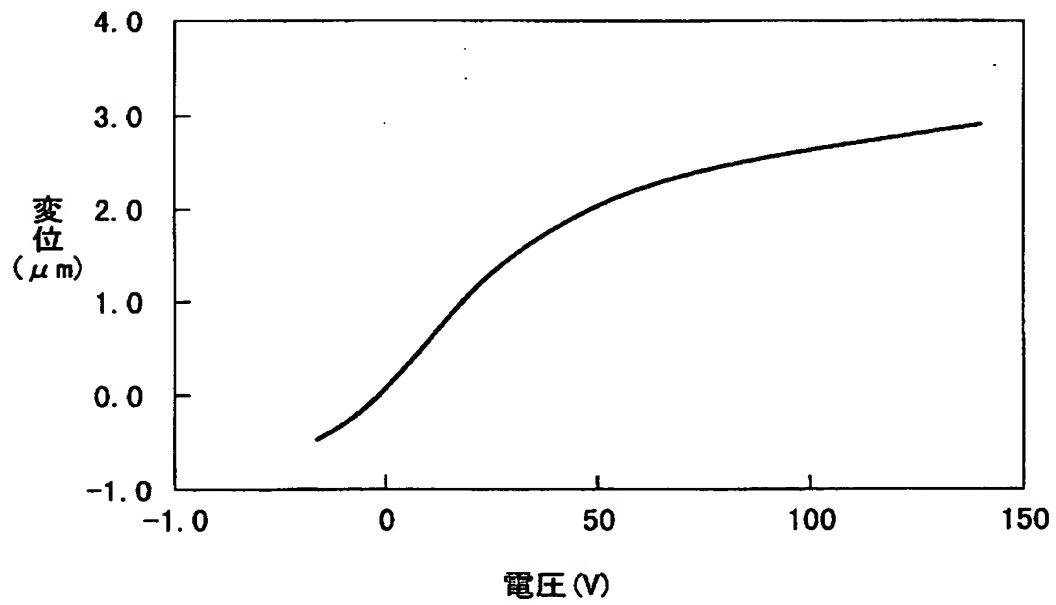
【図 67】

FIG. 67



【図 68】

FIG. 68



【図 6 9】

FIG. 69A

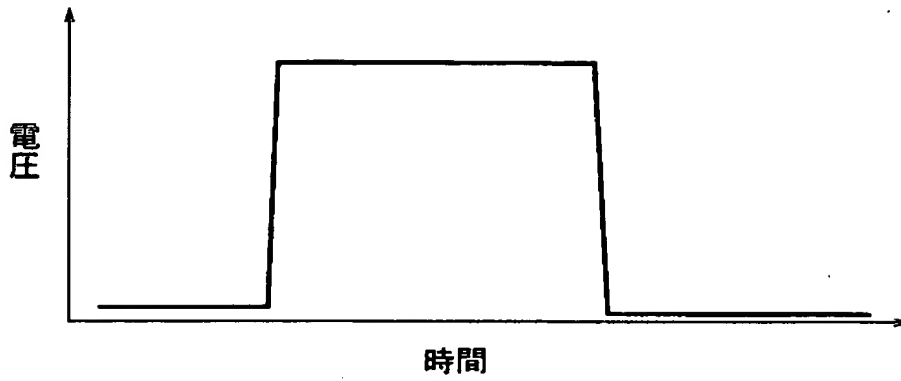
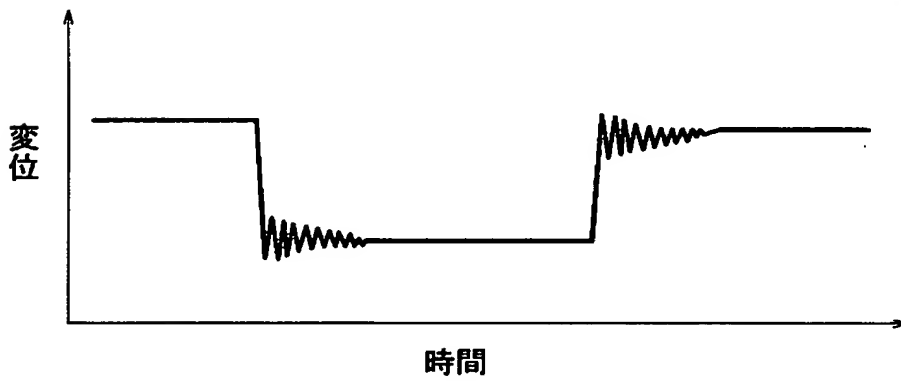
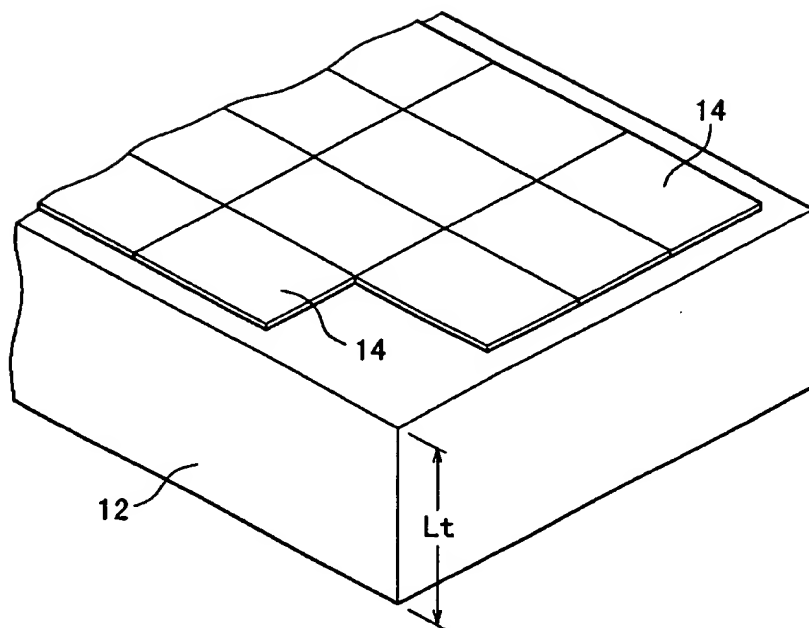


FIG. 69B



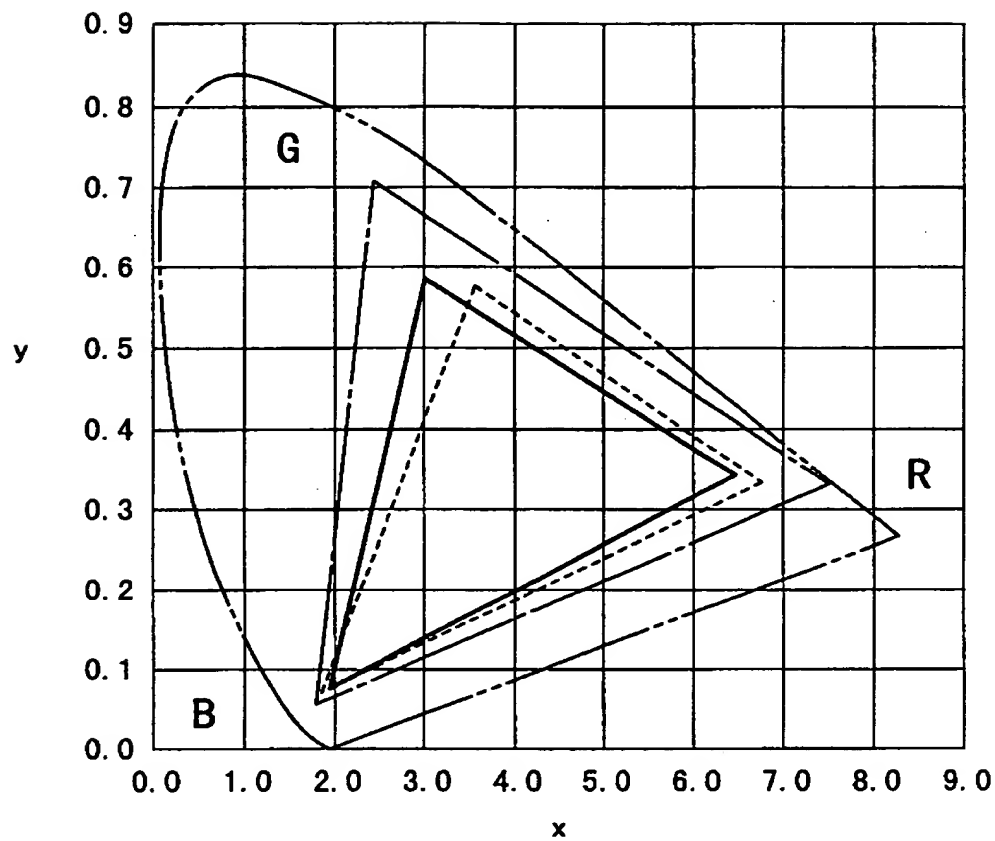
【図 7 0】

FIG. 70



【図 7 1】

FIG. 71



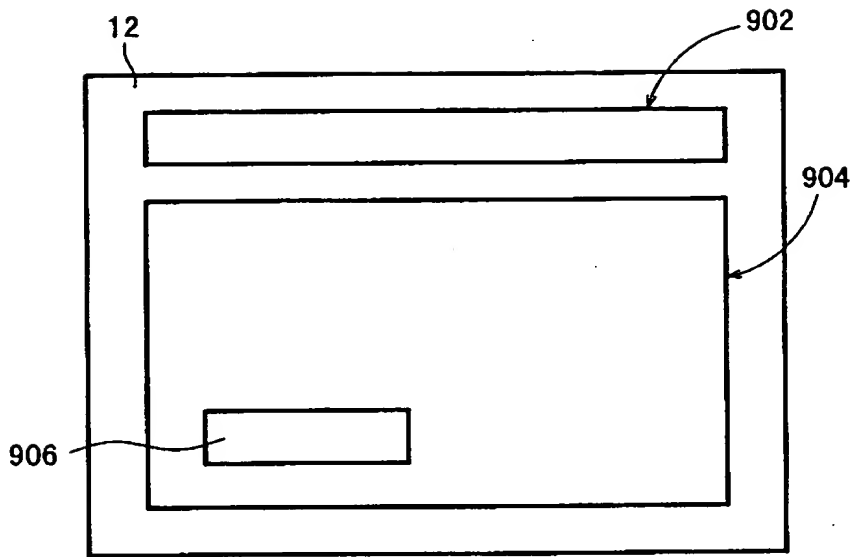
【図 7 2】

FIG. 72



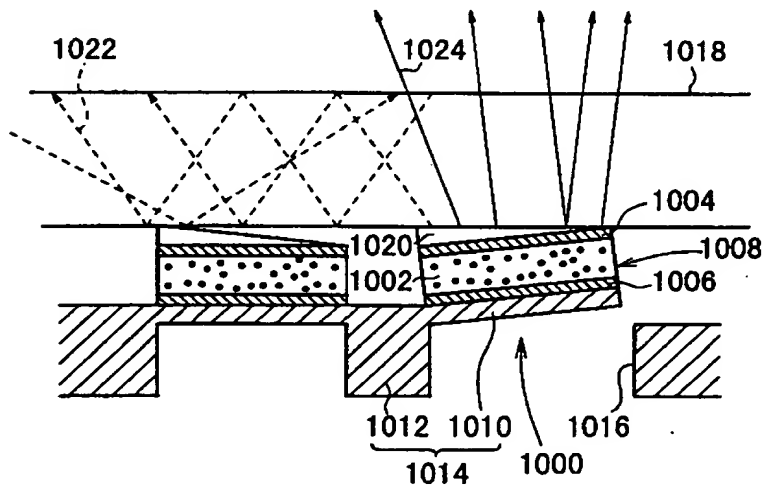
【図 7 3】

FIG. 73

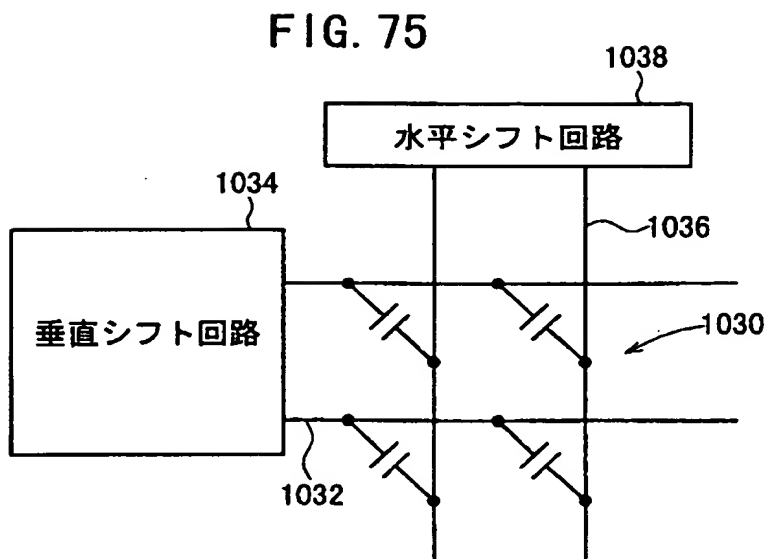


【図 7 4】

FIG. 74



【図 7 5】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 静止画と動画とが混在した表示を行うことができるディスプレイシステムを提供する。

【解決手段】 ネットワーク 7 0 4 からの各種データを受信して後段の回路系に出力するインターフェース回路 7 0 6 と、該インターフェース回路 7 0 6 から出力されるデータから画像に関するファイル（静止画ファイルや動画ファイル）と制御データとに分離するデータ分離回路 7 0 8 と、該データ分離回路 7 0 8 からの制御データに基づいて、表示コントローラ 2 2 8 を例えば表示素子 1 4 単位に制御（静止画に対応する制御と動画に対応する制御）を行う出力制御回路 7 1 0 と、画像データ処理回路 2 2 4 の前段に設置され、かつ、圧縮された画像に関するファイルを解凍して静止画データと動画データに復元する圧縮ファイルデコーダ回路 7 1 2 とを設ける。

【選択図】 図 5 9

認定・付加情報

特許出願の番号	特願2000-393396
受付番号	50001673215
書類名	特許願
担当官	第五担当上席 0094
作成日	平成12年12月28日

<認定情報・付加情報>

【特許出願人】

【識別番号】	000004064
【住所又は居所】	愛知県名古屋市瑞穂区須田町2番56号
【氏名又は名称】	日本碍子株式会社

【代理人】

申請人

【識別番号】	100077665
【住所又は居所】	東京都渋谷区代々木2丁目1番1号 新宿マイン ズタワー16階 桐朋国際特許事務所
【氏名又は名称】	千葉 剛宏

【選任した代理人】

【識別番号】	100077805
【住所又は居所】	東京都渋谷区代々木2丁目1番1号 新宿マイン ズタワー16階 桐朋国際特許事務所
【氏名又は名称】	佐藤 辰彦

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000004064]

1. 変更年月日 1990年 8月24日

[変更理由] 新規登録

住 所 愛知県名古屋市瑞穂区須田町2番56号

氏 名 日本碍子株式会社